

Direct Mode Servo - Einstellung der Endlagen

Der Einstellvorgang läuft folgendermaßen ab:

1. Die Adresse des Servomoduls einstellen
2. Servo Control Betriebsart „Normal Position“
3. Die Servo Position in die Mitte stellen.
4. Die Servo Control Betriebsart auf: „Training End Pos“ einstellen
5. Eine Schieberposition zwischen den aktuellen Endlagen suchen (siehe Achtungshinweis unten)
6. Mit dem Schieber aus dieser Position langsam zur gewünschten Endposition fahren. Der Servo sollte dieser Bewegung folgen.
7. Wenn die erste Endposition erreicht ist, „Enter drücken“
8. zur zweiten Endposition fahren.
9. Nochmal „Enter“ drücken
10. Betriebsart wieder auf „Normal“ stellen.

Achtung: In der Trainingsbetriebsart kann **jede** Servo Position angefahren werden. Also auch Positionen, die für die Mechanik **gefährlich** sein können!! Der Attiny hat eine **Sicherheitsfunktion**. Da das Trainingstool nicht wissen kann, wo die aktuellen Endlagen des angeschlossenen Attinys sich befinden, muß der Schieber erst in eine Position zwischen den aktuellen Endlagen gebracht werden. Man bewegt also am besten den Schieber von der 0 Stellung aus langsam nach rechts, bis der Servo dem Schieber folgt. Ab jetzt kann man jede beliebige Endstellung anfahren und programmieren.

Achtung: Wenn du den Servo im Normalbereich mit den Endlagen trainierst, dann entspricht der Bereich von 0 bis 255 den PWM Werten von 1ms bis 2ms. Wenn du das selbe mit der Einstellung (Training End Pos spezial) tust, dann umfassen die Werte 0 bis 255 die PWM Werte von 0,5ms bis 2,5ms. Damit ist ein größerer Stellumfang möglich. Es kann aber sein, daß nicht alle Servos diese unterstützen. Wenn der Einstellbereich mit den Endlagen bei „Training End Pos“ nicht ausreicht, kann man „Training End Pos spezial“ ausprobieren.

From:

<https://wiki.mobaledlib.de/> - MobaLedLib Wiki

Permanent link:

https://wiki.mobaledlib.de/anleitungen/spezial/pyprogramgenerator/tutorial_endpos?rev=1738835061

Last update: 2025/02/06 09:44

