

# Stammtisch - Juni 2024

Die Aufzeichnung ist vom 27.06.2024 und umfasst die Themen:

- **Servo Programmierung NEU FAQ**

[direkt zum Video](#)

## Inhaltsverzeichnis

Bei diesem Stammtisch handelt es sich um die Vorstellung einer neuen Funktion, Servos mit dem pyProgrammGenerator zu programmieren.

Die angegebenen Zeiten können im Youtube Video mittels „Transkript anzeigen“ leicht gefunden werden.

Dies dient zur Orientierung und leichterem Wiederfinden von speziellen Fragen und Beschreibungen.

Links in der Beschreibung zeigen den Weg zu weiteren, zusätzlichen Informationen zu den Themen im Wiki bzw. im Stummforum (Ohne Anspruch auf Vollständigkeit).

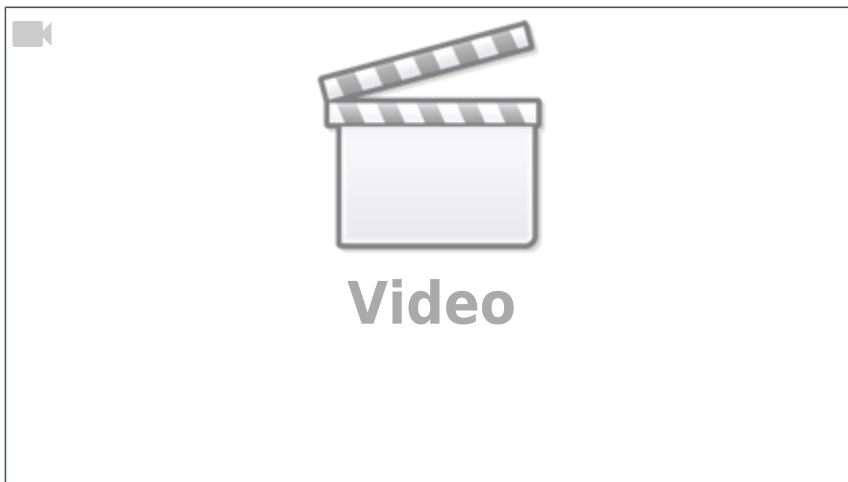
Weitere Informationen und Anleitungen können auch mit der Suchfunktion im aktuellen MLL-Almanach generiert werden (PDF-Zusammenfassung aller MLL-Stummforum Beiträge)

[Download aktueller MLL-ALMANAC](#)

Zeitindex	Inhalt
00:00:00	<b>Servo Programmierung mit der pyMLL von Harold und FAQ´s.</b>
00:00:00	<b>Beispiel: Schuppentore programmieren.</b> Problem bei der neuen Programmierung ist derzeit, dass das Servo beim Einschalten oder dem Arduino Reset sehr schnell eine Position anfährt und dann erst auf die eigentlichen Befehle richtig reagiert. Diskussion darüber.
00:18:00	Beschreibung der Programmierung einer Ablaufkurve und dem gleichzeitigen Test des Servo Verhaltens.
00:21:50	<b>Frage:</b> Die Icons im pyMLL bleiben nach dem Einfügen einer Zeile an der letzten Stelle stehen. Lösung derzeit: Register = Tabelle <Icon refreshen>.
00:22:40	<b>Tipp:</b> im ProgGenerator der pyMLL darf man <u>nicht</u> in die Spalte „Beleuchtung, Sound etc.“ doppelklicken um zum Menü zu kommen. Sondern entweder auf das ICON oder in die Spalte „Name“.
00:25:38	<b>Frage:</b> Kann man das Servo mehr als 90° verschwenken? Funktioniert mit der Funktion „Training End Position (spezial)“ Aber mit Vorsicht benützen um mechanische Schäden am Servo zu vermeiden.
00:31:40	<b>Frage:</b> Wie funktioniert das Programmieren der Endpositionen und der Servo Geschwindigkeit in der pyMLL? Erklärung durch Harold und Eckhart.
00:35:19	Diskussion über die Programmierung der Servo Geschwindigkeit.
00:40:04	Wichtig ist das man Federwege in die Ansteuerungen einbaut, um unkontrollierte zu schnelle Bewegungen des Servos abzufangen. Speziell bei Schuppentore ist das sehr heikel. Diskussion dazu.
00:42:54	<b>Tipp:</b> aus dem RC-Modellbau für die Absicherung des Servoanschlags.
00:47:25	Servo Platine 510 für die pyMLL Servoprogrammierung modifizieren oder eine neue Servo Platine 511 entwickeln?

Zeitindex	Inhalt
00:49:57	<b>Vorstellung der neuen 511 Servo Platine durch Michael (raily74) für die direkt Programmierung mit der pyMLL .</b>
01:12:46	<b>Frage:</b> kann man den ServoAnimations-Code des pyMLL-Pattern in die Excel-MLL kopieren? Ja, das funktioniert. Beschreibung durch Harold.
01:14:30	Updates der pyMLL können jetzt direkt gemacht werden und das Programm muss nicht neu installiert werden. Diskussion über Probleme bei der Installation von Updates.
01:15:47	<b>Probleme beim Testen sollten immer an Harold zur Verbesserung des Programmes mit Hilfe der logfile Datei gemeldet werden.</b>
01:18:26	Neues Feature: grafische Darstellung der Servos oder Lichtpunkte auf einem Gleisplan oder Anlagenfoto. In der aktuellen Version Nov.2024 ist dieses Feature nicht mehr enthalten.
01:29:49	Ende der Aufzeichnung.

## Video



## alle Stammtischvideos

[zurück zur Übersicht](#)

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

Permanent link: [https://wiki.mobaledlib.de/stammtische/videos/juni\\_2024](https://wiki.mobaledlib.de/stammtische/videos/juni_2024)

Last update: **2024/11/02 21:02**

