*V4.0 - 2 Kanalige Servosteuerung*

*Christof Ermer 19.11.2015*

COM-USB = Driver von Prolific USB-to-Serial-Controller

UART 1200 Baud, 8Bit, 1 Stop, kein Hardware Handshake

Nach dem Einschalten wird 1500 ausgegeben…(~etwa Mitte)

Es ist explizit erst der „PWM1,nn“Wert zu stellen

..dann mit „PO<13>“ einzuschalten.

Sinnvolle Sequenz:

PO<13> (Power On) <13=Carriage Return = 13

**PF, PO** Servos POWER OFF, POWER ON

**Pwm1,Value** [**1000..2000**] <13> ; PO<13> (Power on);

Warten ~1Sekunde;

PF<13> (Power Off)yx

AutoPower OFF ~1 Sekunde eingestellt

**PWM = 1500 = MITTE**

PING<13> -🡪 „Pong“

Device <13>🡪 " Plastik Box-Dual-Servo"

PWM1,{WERT} Kanal 1 wird auf WERT gestellt

PWM2,{WERT} Kanal 2 wird auf WERT gestellt

MANUELLER MODE:

GETMODE <13> 🡪 Byterückgabe gu8Mode ,

#define MODE\_PREFIX\_ENABLE 0x01

#define MODE\_TX\_TRAFFIC 0x02

#define MODE\_SERVOS\_ACTIVE 0x04

#define MODE\_SERVOS\_POWERFALLBACK 0x08