*V4 - 2 Kanalige Servosteuerung*  

*Christof Ermer 19.11 .2015*

mit µC=ATTiny2313

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

**Intern läuft der µProzessor auf 8Mhz.**

**50HZ PWM Servos arbeiten jedoch etwa vom 1 Millisekunde bis 2 Millisekunden.**

**Also ist nur ein PWM von 1000 bis 2000 Sinnvoll.**

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

**Es ist explizit erst der „PWM1,nn“Wert zu stellen und dann mit „PO<13>“ einzuschalten.**

**Format des Befehls:**

**Jede Textausgabe wird mit einem CarriageReturn ( 13 ) abgeschlossen.**

**Jeder Input-Befehl wird mit einem CR ( 13 ) akzeptiert.**

**Sinvolle Sequenz:**

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

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

**Warten ~1Sekunde;**

**PF<13> (Power Off)**

**DEFAULT VOM STARTWEG IST**

**AutoPower OFF ~1 Sekunde eingestellt**

**PWM = 1500 = MITTE**

**PING<13> -🡪 „Pong“**

**NEU Dazugekommen: Device <13> 🡪 "** **Plastik Box-Dual-Servo"**

**PWM1,{WERT} Kanal 1 wird auf WERT gestellt + Carriage Return**

**PWM2,{WERT} Kanal 2 wird auf WERT gestellt + Carriage Return**

**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**

**STAT1 oder Stat2 <13> 🡪 gibt gewählte reale PWM zurück 2000….3000**

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

**TF, #3TO Test UART Sekunden TX Off/On “=^=”**

**ICR,[0..65535] Stellt die Zeit Basis des Rückstell-Vergleichs Timers um. Default 10000.**

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