

# Motor

## O início de cada bloco de tempo

O **bloco de tempo** oferece a possibilidade de executar um programa se uma condição for satisfeita. Portanto, ele funciona de maneira semelhante a uma distinção de caso, mas não é executado apenas uma vez, e sim sempre que a condição for atendida durante todo o curso do programa. O **início de cada bloco de tempo**:



É uma abreviatura para a seguinte construção:



Você pode configurar todas as condições da categoria motor em **iniciar cada bloco de tempo** a este nível.

**Observação:** A seção do programa dentro do **iniciar de cada bloco de tempo** deve ser mantida curta e não conter chamadas de bloqueio ou loops sem fim para que esta parte do programa possa ser processada rapidamente.

## Motor

O símbolo nos blocos do motor representa todos os motores que não são codificadores ou servo motores.

### Definir

Com o bloco **definido a velocidade do motor para [] ...**, você pode definir a velocidade de um motor para um determinado valor (de 0 a 512). A direção de rotação pode ser selecionada no menu suspenso (triângulo pequeno).

### Lembrar

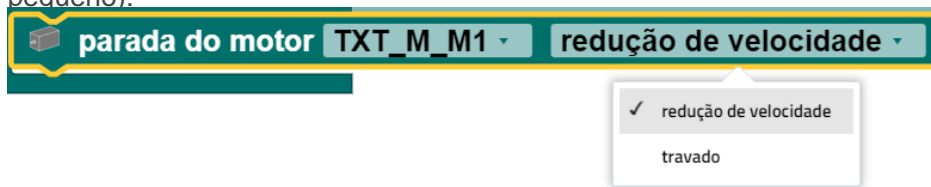
Com o bloco **obter velocidade do motor**, a velocidade de um motor pode ser acessada e posteriormente processada como um valor.

### Consultar

Com os blocos **motor em execução** e **a velocidade do motor está ...**, você pode usar a atividade ou a velocidade de um motor como condição.

### Parar

Com o bloco **parar motor** [], é possível parar um motor. O bloco **parar motor** [] oferece as opções de parar um motor diretamente ou por inércia. A opção desejada pode ser selecionada por meio do menu suspenso (triângulo pequeno):



## Servo motor



### Definir

Com o bloco **Definir posição a ...**, você pode definir a posição de um servo motor a um determinado valor (de 0 a 512). 0 e 512 são os valores para a deflexão máxima à direita e à esquerda. Com o valor 256, o servo motor está, correspondentemente, no meio.

### Lembrar

A posição de um servo motor pode ser acessada com **acessar posição** e posteriormente processada como um valor.

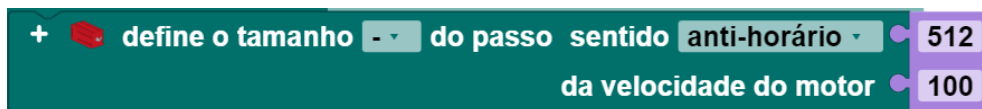
## Motor codificador



O motor codificador tem as mesmas funções de um motor normal, mas também oferece a opção de contar as rotações e controlar vários motores de maneira síncrona. Uma revolução é dividida em ~64 etapas.

### Definir

Com o bloco

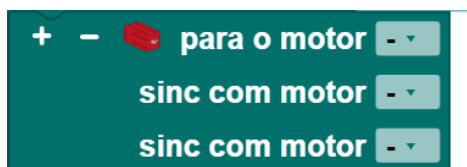


you can define the speed of a motor for a determined value (from 0-512). The direction of rotation can be selected in the dropdown menu (small triangle). Besides this, you can insert the number of steps that the motor must traverse. In this example, the motor rotates 100 steps, or in other words, one revolution and one third. As can be seen in the example, this block has a plus sign, with the help of which several motors can be controlled in a synchronized manner. It is possible to synchronize motors in the master or in an extension; a general synchronization, for example, between the motors of the master and an extension, is not possible.

**Observação: Chamadas de sincronização em rápida sucessão, como aquelas possibilitadas por um loop (veja o exemplo), podem prejudicar a sincronicidade ou até mesmo causar sua perda completa.**

## Parar

With the block **stop motor ...** it is possible for a motor. If you want to stop several motors at the same time, you can add up to three motors using the add button on the left of the block.



## Consultar

The block **reached position** is used to use the reached position as a condition. Here, position means the final position of a motor encoder after the step is completed.

Revision #6

Created 18 November 2021 07:40:34 by Admin

Updated 8 November 2024 15:05:48 by phuesing