

????? ????????????????? ?

????????????????

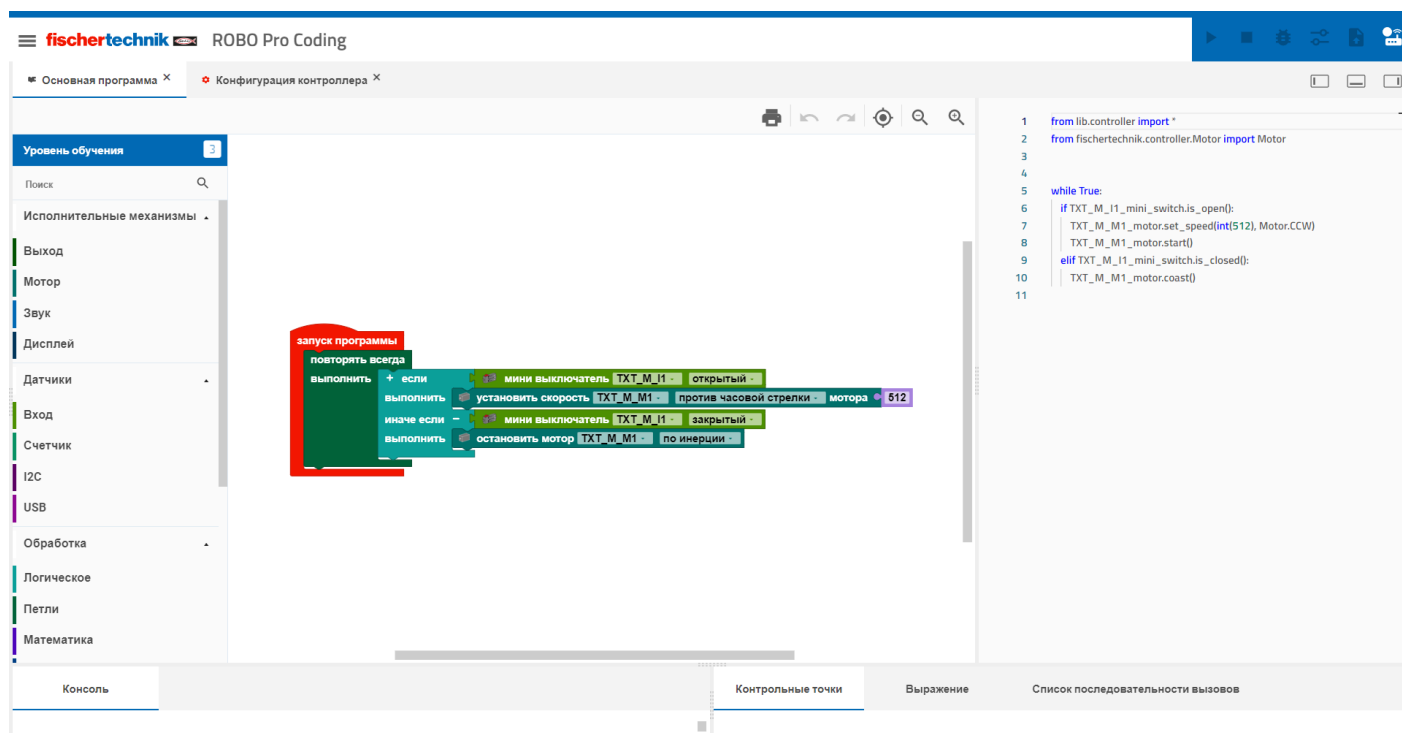
????????????

- ????? ?????????? ? ?????????? ??????????

????????? ???? ?????

JETZT BEI
Google Play

Herunterladen von
Microsoft



?????????? ??? ????? ?????????????? ??? ????? ?????? (?????). ???-?????????? ?? ROBO Pro Coding ?????
?????????? ?????????? (????? ????????????????? ?????????? ?????????????, ?? ????????? ??? ?????????):

1. ????? ????????? ?????? ????, ??????????? ?? ????? Python
2. ? ??? ????? ?????????????????? ?????? ?? ???????????????????
3. ? ??????? ????????? ??? ??????????? ??????????
 - ????? ????????? ?????????????? ??? ??????? ??????????. ??? ??????????? ??????? ????, ??
???????? ??????????? ??????????? ??????????????????????. ????? ?????????? ?????????? ?????
????????? ? ?????????? ?? ?????? ?????? ? ?????? ??????.
 - ? ??????? «Ausdruck» («??????????») ?????? ?????????????? ??????????? ???????????.
 - ? ??????? «Aufrufstapel» («???? ?????????») ?????????? ?????????? ??????. ??? ???????
????????, ? ?????????, ??? ?????????? ???????.
4. ????? ?? ??????? ??? ?????? ?? ??????????????????, ?????????????????? ?? ?????????? **Aktoren**
(????????????????? ?????????), Sensoren (????????) ? Verarbeitung (?????????)
5. ??? ?????? ?????????????? ?????????? ? ??????? «????????? ??????»
6. ????? ?????? ??????? ?????????? ?????????, ??????????? ?????????? ??????????????????. ? ??????????? ??
?????? ?????? ??????????????, ?????????, ?????? ?????? ?????? ??????.

?????????? ???????



????????? ?????? ????????? (????? ?????????) ?????????? ?????????????? ??? ??????? ??????????, ??????????
?????????, ??????? ??????????, ?????? ?????????????? ??????????, ?????????? ?????????? ?????????? ?
????????????? ? ??????????????.

?????? ?????????

????? ?????????? ??? ?????????? ?? ????? ROBO Pro Coding, ?????? ?? ??? ??????.

?????????? ?????????

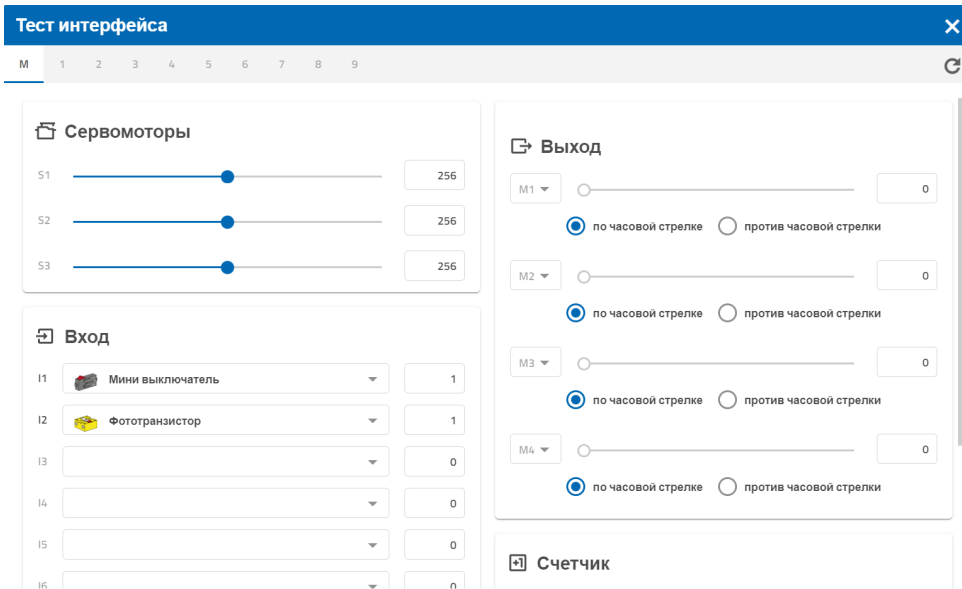
????? ?????????? ??? ?????????? ?? ?????, ??? ?? ?????????????? ????, ??????? ??? ??????.

?????????

????????? ?????????? ?????? ?????? ? ??????????. ?????? ??? ? ??????? ??????? ??? ?????? ?? ?????
?????? ??, ?????????? ?????????????? ??????????. ??? ??? ?????????? ?????? ?????????????? ??
????????????????? ? ??????????, ?????????? ?? ??????? ?????????. ?? ?????? ?????????????? ?????????? ? ???????
????? ?????? ?????????, ? ?????? ??????, ? ?????? — ? ?????? ?????? ??? ? ?????? Python ?? ?????????????.

????????????????? ?????????????

????????? ?? ????? ??????? ? ?????? ?????????????? ?????????????? ??? ?????:



Вот так выглядит интерфейс. В нем есть несколько разделов: «Сервомоторы», «Вход», «Выход» и «Счетчик». В разделе «Сервомоторы» можно регулировать положение трех сервомоторов (S1, S2, S3) с помощью ползунков. В разделе «Вход» можно настроить шесть цифровых входов (I1-I6). В разделе «Выход» можно настроить четыре цифровых выхода (M1-M4) и выбрать направление вращения (по часовой стрелке или против часовой стрелки). В разделе «Счетчик» можно посмотреть текущее значение счетчика.

Как использовать интерфейс?

Для использования интерфейса необходимо загрузить файл «main.py» в микроконтроллер. Этот файл содержит программу, которая управляет сервомоторами и цифровыми входами/выходами. После загрузки файла можно использовать интерфейс для настройки параметров и запуска программы.

1. Laden (загрузка): загрузка файла «main.py» в микроконтроллер.
2. Auto load (автоматическая загрузка): автоматическая загрузка файла «main.py» в микроконтроллер.
3. Auto start (автоматический старт): автоматический старт программы после загрузки файла «main.py».
4. Delete project (удаление проекта): удаление проекта из памяти микроконтроллера.

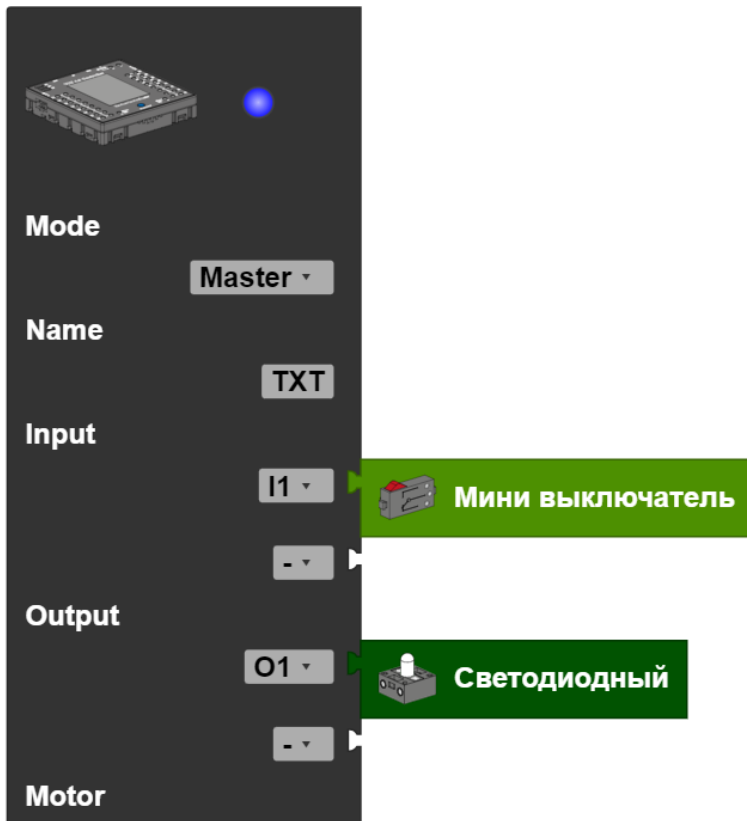
Как настроить интерфейс?

Для настройки интерфейса необходимо зайти в меню «Настройка» и выбрать пункт «Настройка сервомоторов».

Как запустить программу?

Для запуска программы необходимо зайти в меню «Запуск» и нажать кнопку «Запустить». После запуска программы можно использовать интерфейс для настройки параметров и запуска программы.

После запуска программы можно использовать интерфейс для настройки параметров и запуска программы. В разделе «Сервомоторы» можно регулировать положение трех сервомоторов (S1, S2, S3) с помощью ползунков. В разделе «Вход» можно настроить шесть цифровых входов (I1-I6). В разделе «Выход» можно настроить четыре цифровых выхода (M1-M4) и выбрать направление вращения (по часовой стрелке или против часовой стрелки). В разделе «Счетчик» можно посмотреть текущее значение счетчика.



?????????? ????????

????? ?????????? ??????????, ?????? ?? ????? ??????? ??????? ?????? ?? ???-????? ROBO Pro Coding.
???????? ?????? «Exportieren» («????????????????»). ?????? ?? ?????? ????????? ?????? ???????????
?????????: ?? ?????? ?????????????? ??? ? GitLab.

?????????? ??????????: ?????? ?????? ?????? ?????? ?????????? ??????? ??????? ?? «Exportieren» — ? ????
?????????? ?????????? ?? ?????? ???????????.

GitLab: ?????? ?????? ?????? ?????? ?????????? ? ?????????? ?????????? ??????, ?????????????? ??? ??????
????????? ??????? ?????????, ??????? ??????? ?? «Exportieren» — ? ???? ?????????? ?????????????? ? ??????
????????? ?? GitLab.