

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

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

??????????

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

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

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

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

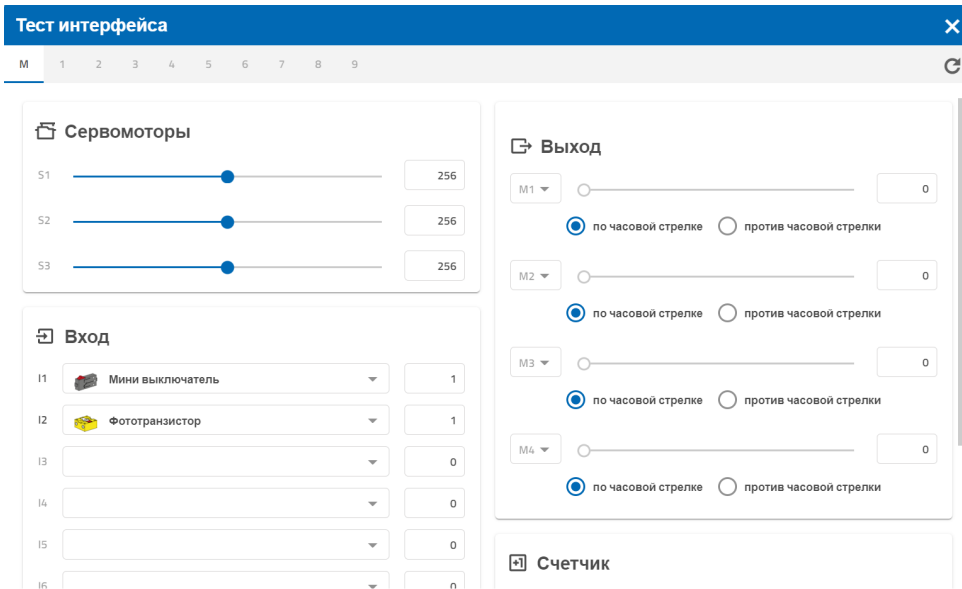
????? ?????????????? ???? ??????????? ?? ?????, ??? ??? ??????????????? ?????, ?????????? ????? ??????.

???????????

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

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

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



Вот так выглядит интерфейс. В нем есть несколько разделов: «Сервомоторы», «Вход», «Выход» и «Счетчик». В разделе «Сервомоторы» можно задавать положение сервомоторов (S1, S2, S3) с помощью ползунков и числовых полей. В разделе «Вход» можно задавать состояние входов (I1-I6) с помощью выпадающих меню и числовых полей. В разделе «Выход» можно задавать состояние выходов (M1-M4) с помощью радио-кнопок и числовых полей. В разделе «Счетчик» можно задавать значение счетчика.

Как использовать интерфейс?

Для использования интерфейса необходимо загрузить файл «main.py» в микроконтроллер. Этот файл содержит программу, которая управляет сервомоторами и входами. Для запуска программы необходимо нажать кнопку «Запустить» (или «F5»). После запуска программы можно задавать значения в интерфейсе. Например, можно задать положение сервомоторов, состояние входов и выходов. Также можно задавать значение счетчика.

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.
4. Delete project (удаление проекта): удаление проекта.

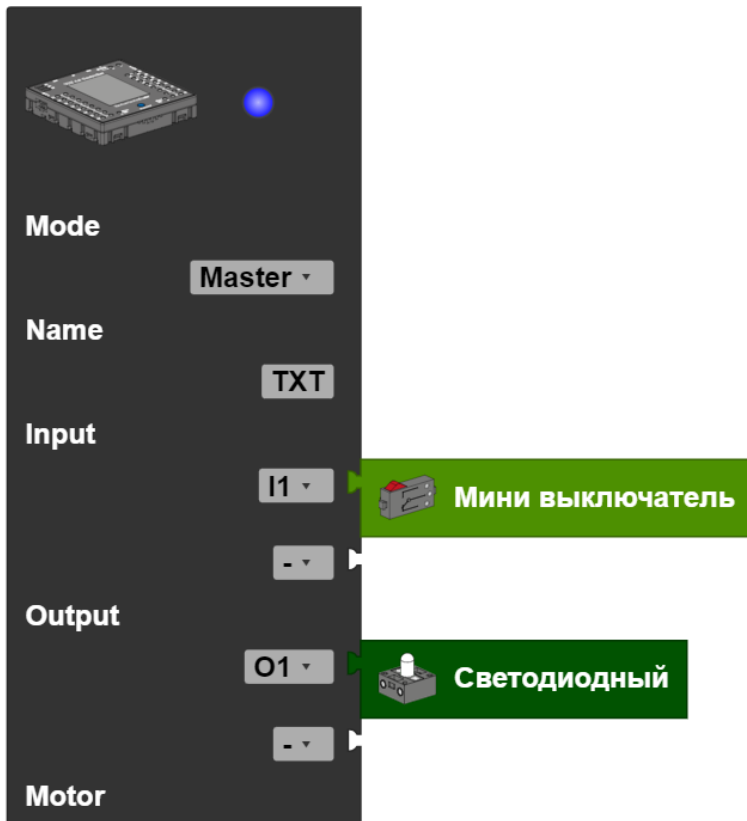
Как настроить интерфейс?

Для настройки интерфейса необходимо зайти в меню «Настройка» (или «Settings»). В этом меню можно задать различные параметры, такие как частота обновления, скорость сервомоторов и т.д.

Как использовать библиотеку?

Библиотека содержит различные функции, которые можно использовать в программе. Например, можно использовать функцию «set_servo_position» для задания положения сервомотора. Также можно использовать функцию «set_input_state» для задания состояния входа. Для использования функций необходимо подключить библиотеку к программе.

Вот так выглядит код программы. В нем используются различные функции библиотеки для управления сервомоторами и входами. Например, в функции «main» используются функции «set_servo_position» и «set_input_state».



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

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

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

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