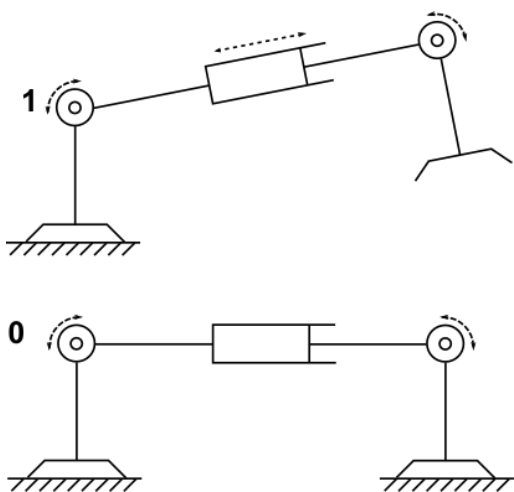


Pídalka – Quick Start Guide

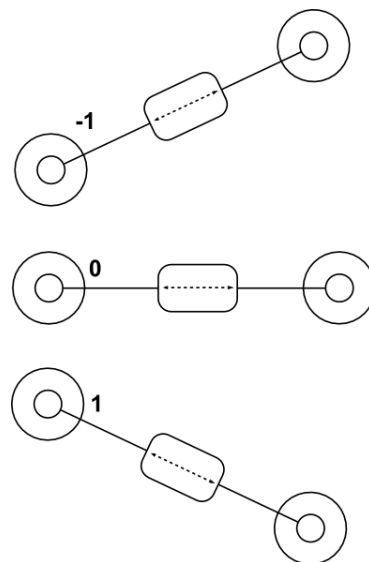
- 1) Zapojte napájení průmyslového počítače WinPAC (černý napájecí kabel)
- 2) Zapněte vypínač na desce pro komunikaci se servomotory (zajišťuje i napájení lineárního serva)
- 3) Pokud potřebujete podtlak, zapněte vývěvu (vypínač na boku) – nenechávejte běžet trvale (hřeje se, hlučí ☺)
- 4) Vyčkejte, než naběhne WinPAC.
- 5) Pomocí RexView se připojte na IP adresu 192.168.1.222

Vstupy:

vstup	typ	lolim	hilim	pozn.
servo0	real	0	1	1 nahoru
servo1	real	-1	1	-1 vlevo
servo2	real	0	1	1 nahoru
servo3	real	-1	1	-1 vlevo
speed_rotation	integer	0	4	0 nejrychleji
speed_up_down	integer	0	4	0 nejrychleji
execute	bool	0	1	
length	real	0	5	délka v cm
ventil1	bool	0	1	
ventil2	bool	0	1	



Obr. 1: Pohyb motoru servo0 (analogicky servo3)



Obr. 2: Pohyb motoru servo1 (servo2)