prima di tutto controllare tra le schede disponibili

che sia presente la seguente scheda ESP32 :-

DOIT ESP32 DEvkit V1

velocita - 115200

freq. 80 Mhz

se detta scheda non è presente si deve installare come spiegato

dal video su youtube inserito nel file di testo... que...sto in pratica:-

https://www.youtube.com/watch?v=f9kUCWa9NdY

poi....

Bisogna inserire tutte le librerie presenti in cartella,

con la solita modalità...

creare una cartella con lo stesso nome della libreria interessata,

copiare in detta cartella la libreria interessata ( sia il file .h ed

anche l'eventuale file .cpp con lo stesso nome),

copiare detta cartella nelle librerie arduino che sono

sulla cartella---> C:\Users\Nino\Documents\Arduino\libraries\(metti cartella qui)

Riavviare l' IDE arduino

NOTA - se l'upload non avviene bisogna inserire un condensatore

elettrolitico da 10 uF come indicato nelle foto in cartella allegate.

...fatto

**Regolazioni dello sketch** :-

-frequenze Lo – Offset – Carrier –

/\*-------------------------------------------------------

Frequency settings

--------------------------------------------------------\*/

#define init\_freq 7100000 // Initial Frequncy[Hz] Local Osc.

int32\_t offset\_frq = 8998500; // Offset Frequency[Hz] **ad es. 26995000 ( qui possiamo anche mettere l’offset di regolazione del Si5351- ad es.230 hz o 800 hz aggiungendolo all’offset, per cui es. 8998500+230 =8998730)**

int32\_t car\_frq = 8998500; // Carrier Frequncy[Hz] Bfo es. 26995000

unsigned char f\_carON = 1; // ON/OFF Car signal 1 On – 0 Off

#define fmax 150000000 // Max frequency[Hz]

#define fmin 100000 // Min frequency[Hz]

#define freq\_step 10 // Min step[Hz]

**Regolazioni messaggistica iniziale :**

//------------------------------------------------------------------------------

#define NAME "VFO System"

#define VERSION "Ver. 1.00"

#define ID "by IU8ALH"

**Regolazioni del controllo adattivo della velocita:-**

**(provare i vari tempi)**

/\*----------------------------------------------------------

Adaptive step control parameters

-----------------------------------------------------------\*/

uint32\_t vth=2; // Velocity threshold for acceleration - Soglia di velocità per l'accelerazione

float Racc=0.002; // Rate of acceleration-tasso di accelerazione

float Rdec=1.0; // Rate of deceleration-tasso di decelerazione

float MaxL=1500.0; // Max Step[Hz] = freq\_step + Racc\*MaxL\*MaxL

**Regolazioni delle impostazioni del carrier ed offset in + o in – rispetto all’oscillatore principale Lo:-**

//---Update frequency -------------------------------

if(afstp!=0){

frq+=afstp;

if(frq>fmax) frq=fmax;

if(frq<fmin) frq=fmin;

afstp=0;

f\_dchange=1;

f\_fchange=1;

}

//-------------------------------------

if(f\_fchange==1){

f\_fchange=0;

// Output Lo freq

set\_freq( frq + offset\_frq ); **(qui va messa la combinazione freq+ offset oppure freq- offset oppure offset-freq per VFO invertiti)**

}

//-------------------------------------

if(f\_cchange==1){

f\_cchange=0;

// Output Car freq

set\_car\_freq(car\_frq, f\_carON, 0);

}

if(f\_redraw==1){

Transfer\_Image();

f\_redraw=0;

}

delay(1);

}

}