

Contents

Arduino	1
Importieren der EasyCat lib	1
Easy Configurator	1

Arduino

Importieren der EasyCat lib

Download von der offiziellen Seite hier. In arduino IDE: Sketch -> Include Library -> Add .ZIP Library.

//TODO: Code

Easy Configurator

Die Dokumentation kann hier gefunden werden.

Download von der offiziellen Seite hier Extrahieren und EasyCAT_Config_GUI.exe ausfuehren.

Easy Configurator V_4.2 Project C:\Users\priaadmin\Desktop\setup\setup.prj

Project Info Extra

SLAVE IDENTIFICATION

Vendor Id: 0x0000079A
Vendor Name: TGM
Product Code: 0xDEADBEEF
Revision: 0x00000001
Name: roboter_slave

Create files
Write EEPROM
Copy .h file
Copy .xml file

INPUT PDO ENTRIES

Name	Data Type
update_received	uint8_t
done	uint8_t

process_num uint8_t
edit box

Add Insert Modify
Delete Delete all

OUTPUT PDO ENTRIES

Name	Data Type
cube	uint8_t
position	uint8_t
update	uint8_t
done_received	uint8_t

process_num uint8_t
edit box

Add Insert Modify
Delete Delete all

Designed in Italy

Figure 1: Easy Configurator

Vendor ID: Die ID des Unternehmens

Vendor Name: Name des Unternehmens
Product Code: Der Code der das Produkt identifiziert
Revision: Die Version der Konfiguration
Name: Name des Projekts

Inputs und Outputs definieren:

- `update_received`: Gibt an ob das Update erhalten wurde
- `done`: Prozess ist fertig
- `cube`: Welcher Wuerfel bewegt werden soll
- `position`: Auf welche Position der Wuerfel bewegt werden soll
- `update`: Gibt an ob die gesendeten Befehle ausgefuehrt werden sollen
- `done_received`: Bestaetigung, dass der Prozess beendet wurde

Dannach 'Create files' druecken damit die benoetigten files erstellt werden. Das .h file in den Folder des Arduino Projekts kopieren damit es als Library verwendet werden kann.

'Write EEPROM' druecken, das .bin file auswahlen. Dadurch wird die Konfiguration auf das Board geschrieben.

//TODO: .xml