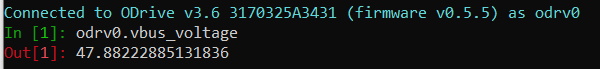
OdriveTool:

Com inicialitzar la odrive tool?  
Accedim a un terminal de anaconda i posem **odrivetool** i presionem enter.

Texto

Descripción generada automáticamente

Podem fer lectures del voltatge amb el comandament: **odrv0.vbus\_voltage**

****

A continuació setejarem els limits d’intensitat.

**odrv0.axis0.motor.config.current\_lim = 30**

**odrv0.axis1.motor.config.current\_lim = 30**

Habilitem la resistència dissipadora:

**odrv0.config.enable\_brake\_resistor = True**

Habilitem les constants de parell motor de cada motor:

**odrv0.axis0.motor.config.torque\_constant = 8.27/150**

**odrv0.axis1.motor.config.torque\_constant = 8.27 /270**

En base al encoder que tinguem, posem el seu pcr corresponent:

**odrv0.axis0.encoder.config.cpr = 8192**

**odrv0.axis1.encoder.config.cpr = 8192**

Guardem la configuració: **odrv0.save\_configuration()**

Al guardar, el odrive es desconnectarà i reconnectarà.

Preparem el modo de control dels motors, aquest comando calibrarà el motor 1:

**odrv0.axis1.requested\_state = AXIS\_STATE\_FULL\_CALIBRATION\_SEQUENCE**

Al finalizar, activem les comandes que ens permetràn moure els motors:  
**odrv0.axis1.requested\_state = AXIS\_STATE\_CLOSED\_LOOP\_CONTROL**

**odrv0.axis1.controller.config.input\_mode = INPUT\_MODE\_TRAP\_TRAJ**

**odrv0.axis1.trap\_traj.config.vel\_limit = 50**

**odrv0.axis1.trap\_traj.config.accel\_limit = 50**

**odrv0.axis1.trap\_traj.config.decel\_limit = 50**

**odrv0.axis1.motor.config.current\_lim = 30**

**odrv0.axis1.controller.config.vel\_limit = 50**

Ho comprovem amb el comandament:  
**odrv0.axis1.controller.input\_pos = 1**

Veurem que el odrive motor 1 dona 1 volta.

Aquest altre calibrarà el motor 0:

**odrv0.axis0.requested\_state = AXIS\_STATE\_FULL\_CALIBRATION\_SEQUENCE**

Al finalizar, activem les comandes que ens permetràn moure els motors:  
**odrv0. axis0.requested\_state = AXIS\_STATE\_CLOSED\_LOOP\_CONTROL**

**odrv0. axis0.controller.config.input\_mode = INPUT\_MODE\_TRAP\_TRAJ**

**odrv0. axis0.trap\_traj.config.vel\_limit = 50**

**odrv0. axis0.trap\_traj.config.accel\_limit = 50**

**odrv0. axis0.trap\_traj.config.decel\_limit = 50**

**odrv0. axis0.motor.config.current\_lim = 30**

**odrv0. axis0.controller.config.vel\_limit = 50**

Ho comprovem amb el comandament:  
**odrv0. axis0.controller.input\_pos = 1**