

Folgende Befehle sind im **Package RN\_Schrittmotor** enthalten:

```
// BIBLIOTHEK DER METHODEN

public boolean    SerialPort_open()           // öffnet den seriellen Port
public void       SerialPort_close()          // schließt den seriellen Port
public void       SerialPort_update()         // aktualisiert die Portliste
public void       SerialPort_send()           // Sendet die BefehlBytes zum seriellen Port
public void       SerialPort_dataOnline()     // reagiert auf Rückantworten durch SerialPortEventListener

private int       ByteToInt(byte b0, byte b1) // Konvertierung der ausgelesenen Eeprom-Rückgabe-Bytes von 'byte' nach 'int'

//      -> VOREINSTELLUNGEN

public void       Motorstrom_festlegen(int MotorCode, int Stromstaerke, int EEPROM)
public void       Anlaufstrom_festlegen(int MotorCode, int Stromstaerke, int EEPROM)
public void       Haltestrom_festlegen(int MotorCode, int Stromstaerke, int EEPROM)
public void       Schrittmodus_festlegen(int Schrittmodus, int EEPROM)
public void       Drehsinn_festlegen(int MotorCode, String Drehsinn)
public void       Geschwindigkeit_festlegen(int MotorCode, int Zielgeschwindigkeit, int Beschleunigung)

//      -> STEUERUNG

public void       Haltestrom_einschalten(int MotorCode)
public void       Motor_ausschalten(int MotorCode)
public void       Endlossdrehung_einschalten(int MotorCode)
public void       Schrittzahldrehung_einschalten(int MotorCode, int Schrittzahl)

//      -> STATUSABFRAGE

public String     getStepperStatus(int MotorCode) // zeigt den aktuellen Motorstatus an (Drehung, Stopp, Aus)
public long       getStepCount(int MotorCode)    // liefert die gefahrenen Schritte des jeweiligen Motors zurück
public int        getLastOrder()                 // zeigt den letzten gesendeten Befehlscode an

//      -> RESET

public void       setBoardReset(Boolean wirklich_reset) // true oder false
public void       Schrittzahler_nullsetzen(int MotorCode)

//      -> ÜBERSICHT ÜBER DIE PARAMETER

int MotorCode = 1 für Motor A, 2 für B und 3 für Motor A und B
int EEPROM = 0 für Änderungsspeicherung im Flashspeicher, 1 für dauerhafte Speicherung
int Schrittzahl = von 0 bis unglaublich viele Schritte

String Drehsinn = "links" oder "rechts"

int Beschleunigung = von 0 (schlagartig) bis 255 (langsam)
int Zielgeschwindigkeit = von 0 (langsam) bis 255 (schnell) // die Geschwindigkeitsstufen sind in einer Tabelle zusammengefasst
```