


dmdstudio_manual_srv_enc


DMDStudio SRV ENC

Configuración Encoders VL y VR

Para configurar los encoders VL y VR debe tener el receptor [RXLRS V:4.12 y DMDStudio V469 ó versión superior en ambos casos](#) conectado y online  por USB con DMDStudio.

Entrar en **SRV** y **ENC**. Verá una pantalla como la de la imagen.

Los encoders VL y VR tienen 2 modos de funcionamiento:

- **Modo 0:** Valor del encoder (+-1000), asignado a un servo u objeto MIX.
- **Modo 1:** Encoder con 8 posiciones con valores y nombres configurables. Con o sin enclavamiento. 

 [Mas info en Encoders VL y VR. ¿Como utilizarlos?.](#)

Indice:

- [Configuración Encoder Modo 0.](#)
- [Configuración Encoder Modo 1.](#)

Configuración Encoder Modo 0:

Cambie **MODE** a **0** y pulse <enter>, (Imagen ejemplo con encoder VR).

Asigne el numero de servo o canal al encoder en [DS/SRV/SASG \(Asignación de servo\)](#).

Desde la columna "ASSIGN" puede asignar encoder "VL" o "VR" a cualquier número de servo o canal como se muestra en la imagen siguiente:



El pulsador de los encoders VLS (izquierdo) o VRS (derecho) en este modo se comporta como un botón independiente, se puede asignar a un servo, variable, objeto mix, etc. [Ver DS/SRV/BTASG \(Asignación de botones\)](#).

 Más información sobre el [uso del encoder en modo 0](#).

Notas:

El encoder se puede utilizar como entrada para una mezcla o ser usado como un [objeto del mezclador](#).

En modo 0 quedan invalidadas y no se pueden utilizar las posiciones y nombres del modo 1 aunque permanecen en memoria y no se borran.

Pantalla 8. Encoder VL o VR en Modo1:

Para ver la información de cada parámetro haga click aquí: [Pantalla 8, Encoder Modo1](#). **Configuración Encoder Modo 1:**

Seleccione el modo: Cambie **MODE** a **1** y pulse <enter>

Asigne un nombre al encoder: con **NAME**. El nombre es importante en este modo ya que se verá en el display del transmisor XLR5 y en el xosd cuando mueva el encoder, para ayudar en la selección y no equivocarse. 11 caracteres máximo.

Asigne un servo o una variable: “SRV14” ó “VAR1” al encoder en **ASG.OBJ**.

Asigne las 8 posiciones con un nombre con 9 caracteres máximo y un valor para el servo asignado. (normalmente +-500).

Si necesita menos posiciones activas, por ejemplo 5, debe repetir los datos de la posición 5 en las posiciones 6, 7 y 8, para que cuando se seleccionen posiciones inactivas se quede el ultimo valor de servo o variable valido.



El pulsador en modo 1 tiene dos formas de actuar:

- **Con enclavamiento:** Cuando se pulsa el valor se transfiere al servo y este se queda así memorizado hasta que se vuelva a pulsar otra selección con valor distinto. Asigne el encoder a una variable “VAR1” y la variable “VAR1” a un numero de servo o canal desde [DS/SRV/SASG](#). El enclavamiento es útil cuando se quiere utilizar el encoder para cambiar los modos de vuelo en un autopiloto. El pulsador del encoder aquí funciona como la tecla “ENTER” de un teclado, para validar la selección.
- **Sin enclavamiento:** Cuando se pulsa el valor pasa al servo solo mientras se pulsa y vuelve a reposo cuando deja de pulsar. Asigne el encoder a un servo directamente “SRV15”. Sin enclavamiento es útil cuando se quiere configurar el XOSD con el encoder, seleccionar cámara, etc. El pulsador del encoder aquí se comporta como un pulsador que enviara el valor seleccionado al servo solo cuando se pulsa.

 Más información sobre el [uso del encoder en modo 1](#).

Recomendación:

Para tener mayor seguridad en el vuelo cuando cambiamos entre los diferentes modos de vuelo, recomendamos añadir en la posición 1 el modo "MANUAL" ó "AUTO" y en la última posición "RTL", así en caso de necesitar cambiar el modo rápidamente solo debe girar el encoder rapido en uno u otro sentido aunque se pase de posición ya que esta limitado a las posiciones 1 u 8, así quedará en la posición inicial "MANUAL" o final "RTL" y pulsar, de esta forma ya no es necesario mirar el display del transmisor XLR5 o la pantalla del XOSD para saber cual es la posición del modo que queremos seleccionar.



Notas:

Si asigna una variable al encoder luego debe asignar la variable a un servo.

El pulsador de los encoders VLS (izquierdo) o VRS (derecho) en el modo 1 es el selector ó intro del valor. Cuando el display deja de visualizar los encoders aunque se pulse el botón esta desactivado para que no se seleccione por error ningún valor indeseado o desconocido al pulsar.