

Radio Artisan

voyage de radio amateur

Arduino Module CW

Mise à jour 18/09/2015

Ceci est un open source [Arduino](http://www.arduino.cc/) CW base (code Morse) de manipulateur avec beaucoup de fonctionnalités et de flexibilité, rivalisant avec les manipulateurs commerciaux qui coûtent souvent beaucoup plus. Le code peut être utilisé avec une carte Arduino complète soufflé ou une puce microcontrôleur AVR peut être programmé et utilisé directement dans un circuit. Ce manipulateur est approprié comme un manipulateur autonome ou pour un usage installé en permanence dans une plate-forme, en particulier les plates-formes de QRP homebrew. Il est un code source ouvert de sorte que vous pouvez entièrement personnaliser pour l'adapter à vos besoins et peut-être aussi apprendre de lui ou de trouver des idées de codage pour d'autres projets. Une carte de circuit imprimé et de kits de pièces appelé le [nanoKeyer](http://nanokeyer.wordpress.com/) est disponible à partir de DJ0MY et Hamshop propose un kit appelé [Ouvrir Module CW](http://www.hamshop.cz/open-cw-keyer-c27/open-cw-keyer-i196/) qui utilise ce logiciel. [RemoteOTH](http://remoteqth.com/) offre aussi l'[Open Interface](http://remoteqth.com/open-interface.php) qui se déroule ce code. Consultez [cette page](http://blog.radioartisan.com/support-for-k3ng-projects/) pour obtenir des informations de support de code.

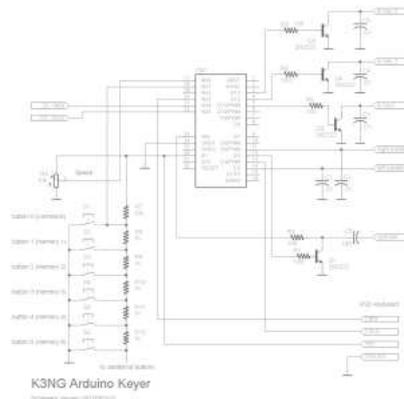
Caractéristiques

- o CW vitesse réglable entre 1 et 999 WPM
- o Jusqu'à six lignes d'émission de chiffrement sélectionnables
- o Programmation et d'interfaçage via le port USB ("interface de ligne de commande")
- o USB ou interface clavier PS2 pour le fonctionnement du clavier CW sans ordinateur
- o L'exploitation forestière et du Programme Concours Connexion par K1EL Winkey 1.0 et l'émulation de protocole d'interface 2.0
- o Les sorties optionnelles PTT configurable avec le plomb, la queue et les accrocher fois
- o Facultatif écran LCD - [Classique mode 4](http://arduino.cc/en/Tutorial/LiquidCrystal) bits, [affichage Adafruit I2C RVB](http://ladyada.net/make/rgbicdshield/) ou YourDuino I2C LCD Display
- o Jusqu'à 12 mémoires avec des macros
- o Les numéros de série
- o CW clavier (via un programme de serveur de terminal comme Putty ou le programme de série Arduino)
- o Vitesse potentiomètre (option - Vitesse également réglable avec des commandes)
- o QRSS et HSCW
- o Beacon Mode / Fox
- o Iambic A et B
- o Soutien clé droite
- o Mode Ultimatic
- o Mode de Bug
- o CMOS de Super Keyer Iambic B Timing
- o Inverse Paddle
- o Mode Hellschreiber (clavier envoi, la mémoire macro, balise)
- o Farnsworth Timing
- o Fréquence réglable sidetone
- o Sidetone désactiver / sidetone haut-bas / sortie pour la saisie oscillateur audio hors-bord
- o Le mode de commande pour l'utilisation de la palette pour modifier les paramètres, mémoires de programme, etc.
- o Keying rémunération
- o Dah à Dit Réglage du rapport
- o Pondération
- o Indicatif reçoivent pratique
- o Envoyer pratique
- o Mémoire empilage
- o "Opérateur Watchdog Dead"
- o AUTOSPACE
- o Wordspace Ajustement
- o Pré-configurés et personnalisés Prosigns
- o Mémoire non volatile de la plupart des paramètres
- o La conception modulaire du code permettant la sélection de caractéristiques et de modification du code facile
- o Support des caractères non-anglais
- o Recevez CW Decoder
- o Contrôle de vitesse Encodeur
- o Mode veille
- o USB Mouse Support
- o Soutien Mayhew Anneau LED
- o Alphabet Envoi Pratique
- o QLF / Key Emulation Straight "Messy"
- o Clavier USB HID (de Human Interface Device) Interface (manipulateur = clavier de votre ordinateur)

K3NG Arduino CW Keyer



nanoKeyer - K1EL Winkeyer compatible CW contest keyer (Arduino based)



<http://radioartisan.files.wordpress.com/2011/03/k3ng-keyer-schematic-2012052101.png>

Schéma de base (Cliquez pour agrandir)

Note: Ignorez les numéros à l'extérieur du symbole Arduino et consultez les numéros dans la boîte de connexions de broches (c.-à-D2, D3, A0, etc.) Toutes les valeurs de condensateur sont en microfarads (UF), sauf indication contraire. Aucune valeurs sont supercritique et des composants typiques de tolérance peuvent être utilisés.

Un plan de maquette Fritzing du manipulateur (http://fritzing.org/media/fritzing-repo/projects/k/k3ng-project/images/K3NG%20keyer_bb.png)

KF4BZT article (<https://kf4bzt.wordpress.com/2015/08/06/arduino-cw-keyer-project/>) (bonne information pour les nouveaux bâtisseurs!)

Raccordement du manipulateur

Voici les principaux axes que vous avez besoin de connecter jusqu'à commencer:

- o Gauche Paddle - broche 2 - connecter à votre palette de gauche (terre enverra dits)
- o Droit Paddle - broche 5 - connecter à votre palette droite (terre enverra dahs)
- o Touche de l'émetteur - 11 broches - va élevé pour touche enfoncée; utiliser pour conduire un transistor à la masse la clé TX
- o Sidetone - 4 broches - ce sort effet local d'onde carrée à conduire un haut-parleur (schématique sortir peu de temps pour la conduite avec un transistor). L'effet local peut être désactivée à l'émission pour les émetteurs qui génèrent leur propre effet local.
- o Le bouton de commande - broches A1 et au moins R7
- o Touches de mémoire, jusqu'à 12. Ajouter des boutons et des résistances R8, R9, R10, etc. (Vous pouvez le faire juste quelques boutons de mémoire, toutes les 12, ou pas du tout.

Broches supplémentaires que vous pourriez être intéressé par d'autres fonctionnalités:

- o PTT (Push To Talk) (décrit plus en détail ci-dessous)
- o TX supplémentaires lignes de clés pour une capacité multi-émetteur
- o Speed Control potentiomètre - broche A0 - connectez une extrémité du pot à + 5V, l'autre extrémité à la terre, et connectez l'essuie-glace à la broche A0
- o Speed Encoder commande rotative - pas de broches par défaut sont définies; deux broches sont nécessaires, défini par rotary_pin1 et rotary_pin1.

Tous les axes peuvent être facilement changés au début du code si vous le souhaitez, noter cependant que si la fonctionnalité du clavier PS2 est utilisé, la broche d'horloge doit rester à la broche 3 en raison d'interrompre exigences. Fonctionnalité I2C option utilise les broches A4 et A5; éviter d'utiliser ces broches si vous prévoyez d'ajouter l'écran LCD Adafruit I2C, maintenant ou dans l'avenir.

Configuration du code manipulateur

À partir de (version stable) de la version 2.0, les options de configuration et de divers autres paramètres sont ventilés dans des fichiers séparés:

keyer_features_and_options.h: configurer les fonctionnalités que vous voulez ici (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_features_and_options.h)

keyer_pin_settings.h: cartographier les broches que vous utilisez avec votre matériel (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_pin_settings.h)

keyer_settings.h: différents paramètres des fonctions: (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_settings.h) vous aurez probablement pas besoin de toucher à ce sauf si vous êtes un utilisateur de pouvoir ou souhaitez modifier des trucs

keyer_debug.h: allume le code de débogage; (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_debug.h) vous aurez probablement ne jamais avoir à toucher à cette sauf si vous êtes profondément dans le code ou quelqu'un sur le [groupe Radio Artisan](https://groups.yahoo.com/neo/groups/radioartisan/info) (<https://groups.yahoo.com/neo/groups/radioartisan/info>) vous demande d'activer le débogage et d'afficher les journaux de débogage pour des fins de dépannage

keyer.h: ceci est pour certains IDEs comme (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer.h) Sublime / Stino (<https://github.com/Robot-Will/Stino>) qui nécessitent des prototypes de fonctions afin de compiler (ou pas entièrement auto-générer des prototypes de fonctions au moment de la compilation); quittent le inclure dans le fichier de .ino principale commentée, sauf si vous avez besoin de cette (si vous ne savez pas si vous avez besoin, vous ne avez pas besoin) MISE À JOUR: versions STINO après Octobre 2014 ne nécessitent plus de ce fichier. Yeahhhh!

k3ng_keyer.ino: tel est le code principal; (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/k3ng_keyer.ino) déclarations d'objet pour certains périphériques matériels sont inclus dans ce fichier

keyer_hardware.h: Ceci est pour définir les configurations prédéfinies ou personnalisées. (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_hardware.h) Plus de détails sont ci-dessous.

(https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_dependencies.h) keyer_dependencies.h: Ne touchez pas ce fichier. (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_dependencies.h) Vous tirerez votre (<https://www.youtube.com/watch?v=mrAwb9ptu9U>) jeoil.

Cela peut sembler compliqué et intimidant au début, mais les instructions ci-dessous vont dans le détail sur ce qu'il faut configurer au moment de la compilation afin d'obtenir les fonctionnalités que vous souhaitez, il ne faut pas craindre. Il est recommandé de commencer avec un logiciel et le matériel ensemble de fonctionnalités minime, puis ajouter des fonctionnalités supplémentaires au besoin ou si vous voulez juste jouer. Soyez patient et vous serez récompensé avec un amusement d'arn et manipulateur utile.

Boutons de commande

Pour activer les boutons de commande, supprimez cette ligne dans keyer_features_and_options.h (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_features_and_options.h) avant la compilation:

```
FEATURE_COMMAND_BUTTONS #define
```

Touche 0 est le bouton de commande. En appuyant sur elle mettra le manipulateur en mode de commande qui est décrit en détail ci-dessous. Maintenez le bouton de commande et en appuyant sur les palettes droite ou à gauche pour augmenter ou diminuer la vitesse CW.

Boutons de 1 à 12 joueront souvenirs quand momentanément déprimé. Pour avoir une répétition automatique de la mémoire (comme pour faire un CQ répétitif), maintenez enfoncé le bouton de la mémoire et appuyez sur la palette de gauche. Tenir touches 1 à 6 vers le bas pour une demi-seconde passera l'émetteur (1 à 6), si plusieurs lignes PTT sont activés.

Les boutons sont multiplexés sur une ligne analogique en utilisant un diviseur de tension. Vous ne devez pas installer tous les boutons, et vous pouvez réellement configurer le nombre de boutons en changeant ce moment de la compilation mise en `keyer_settings.h`:

(https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_features_and_options.h)

```
analog_buttons_number_of_buttons #define 4
```

Deux autres paramètres sont utilisés pour définir les valeurs de résistor diviseur de tension:

```
#define analog_buttons_r1 10
```

```
#define analog_buttons_r2 1
```

`analog_buttons_r1` est la valeur de R7 dans le schéma en K (de kilo ohms), et `analog_buttons_r2` est la valeur des résistances restantes (R8, R9, R10, R11, R12, etc.) Le code calcule les valeurs de tension pour chaque bouton à l'exécution sur la base des trois paramètres ci-dessus. Si vous décidez d'utiliser d'autres valeurs de résistance, vous pouvez ajuster ces valeurs dans le code, juste être sûr de faire le calcul et de faire en sorte que les résistances que vous avez choisi faire tensions et courants raisonnables.

Mode de commande

Pour entrer en mode de commande, appuyez sur la touche 0, le bouton de commande et vous entendrez un «bip boop», après quoi vous pouvez entrer diverses commandes en envoyant caractère en utilisant la palette. (Notez que si vous êtes dans le bogue ou le mode clé droite, vous sera temporairement basculé en iambic en mode de commande.)

Si vous entrez une commande bidon ou le manipulateur ne reconnaissent pas le caractère que vous avez envoyé, il enverra un point d'interrogation, sur laquelle vous pouvez retenter votre commande.

Pour quitter le mode de commande, envoyer des X dans CW utilisant les palettes ou appuyez simplement sur le bouton de commande sur lequel vous entendrez "boop bip" et vous serez de retour en mode d'envoi régulière.

```
A - Passer en mode Iambic A
B - Passer en mode B Iambic
D - Passer en mode Ultimatic
E - Annoncer la vitesse dans WPM
F - Ajustez la fréquence d'effet local
G - Passer en mode bug
I - TX activer / désactiver
J - Dah ratio dit de régler
N - Toggle paddle inverse
O - Toggle sidetone on / off
P # - Programme une mémoire
S - Alphabet Envoyer Pratique
T - Mode Tune
V - Toggle potentiomètre actif / inactif
W - Modifier la vitesse
Quitter le mode de commande (vous pouvez aussi appuyer sur le bouton de commande (Button0) pour quitter) - X
Z - AUTOSPACE On / Off
# - Faites une mémoire sans transmettre
```

Le comportement de la commande P (mémoire de programme) peut être modifié avec les options de temps de compilation suivantes:

```
#define OPTION_PROG_MEM_TRIM_TRAILING_SPACES - cette option va supprimer tous les espaces de fin de mémoires programmées en mode de commande
```

```
#define program_memory_limit_consec_spaces 1 - ce paramètre limite le nombre de wordspaces consécutifs qui seront écrites dans une mémoire
```

Aucune de ces paramètres affectent la programmation de la mémoire lors de l'utilisation de l'interface de ligne de commande (CLI).

Command Line Interface série (CLI) / CW clavier

Le manipulateur a une interface série Ligne de commande (CLI) en utilisant le construit en Arduino port USB ou un port série AVR. Cette option est activée en enlevant cette ligne dans `keyer_features_and_options.h`:

(https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_features_and_options.h)

```
COMMAND_LINE_INTERFACE #define
```

Il suffit de se connecter à votre ordinateur et utiliser un programme terminal tel que le programme de port série Arduino ou Putty. Si vous utilisez le programme Arduino, il est recommandé que vous définissez pour le transport retour (en bas à droite).

Pour utiliser la fonctionnalité de manipulateur CW, il suffit de taper ce que vous voulez envoyer. Dans l'interface série Arduino vous devrez appuyez sur Entrée pour envoyer les données à l'manipulateur pour qu'il puisse commencer l'envoi. Des programmes comme Putty enverra immédiatement des personnages et le manipulateur envoie le code immédiatement ainsi.

Les commandes sont précédées d'une barre oblique inverse ("\"), la clé ci-dessus votre touche Entrée (au moins sur les claviers PC US). Pour voir un écran d'aide, entrez barre oblique inverse d'interrogation "\?" (Sans les guillemets). La commande d'état (\s) est une commande utile pour visualiser les différents paramètres et de voir le contenu des mémoires. Si vous entrez une double barre oblique ("\"), tous les tampons d'émission seront effacés et tout envoi arrêtera mémoire (Cela comprend l'envoi invoquée par le clavier PS2 ou Winkey fonctionnalités d'émulation de protocole d'interface).



(<http://radioartisan.files.wordpress.com/2011/03/k3ng-keyer-command-line-interface.png>)

Command Line Interface par état (\s) Sortie de commande

Commandes CLI:

```
\? Aidez-moi
\ # Lecture mémoire #
\ un mode Iambic A
\ b Mode Iambic B
\ c Passer au CW (de l'enfer)
\ d Mode Ultimatic
\ e ##### Règle numéro de série pour #####
\ f ##### Set fréquence d'effet local à ##### hertz
\ mode Bug de g
\ h Passer en enfer envoi
\ je transmets activer / désactiver
\ j ### Dah rapport au dit (300 = 3,00)
\ k Indicatif recevoir pratique
\ l ## Set pondération (50 = normal)
\ m ### Régler la vitesse Farnsworth
\ n Basculer inverse paddle
\ o Basculer sidetone on / off
\ p # mémoire de programme #
\ q ## Passer en mode QRSS, longueur de ## secondes dit
\ r Passer en mode vitesse régulière
\ de Statut
\ mode Tune t
\ u Manuel PTT bascule
\ v Basculer potentiomètre actif / inactif
\ w ### Régler la vitesse dans WPM
\ x # Basculer vers l'émetteur #
\ Y # Changement wordspace à # éléments (# = 1 à 9)
\ z AUTOSPACE on / off
\ + Créer Prosign
\! ## Mémoire de répétition de lecture
\ | ##### Répétition de mémoire Set (millisecondes)
\ * Basculer paddle écho
\ ^ Bascule attendre retour chariot à envoyer CW / CW envoyer immédiatement
\ ~ Unité de réinitialisation
\ & Bascule CMOS de Super Keyer Timing on / off
\% ## Set CMOS de Super Keyer Timing%
\ . Tampon dit activer / désactiver
\ - Toggle dah tampon on / off
\ : CW envoyer écho blocage bascule
\ {Mode de QLF on / off
```

CW Réglage de la vitesse

La vitesse d'envoi CW peut être réglé de plusieurs manières:

- o La commande W en mode de commande

- o L'interface de ligne de commande \ commande w
- o La mémoire macro \ w ou \ y et z \ augmentations ou diminutions supplémentaires
- o Maintenez le bouton de commande (touche 0) et en appuyant sur les gauches et droites pagaies
- o Contrôle de vitesse de potentiomètre
- o Contrôle de vitesse Encodeur

Contrôle de vitesse de potentiomètre

Réglage du potentiomètre de vitesse va immédiatement changer la vitesse CW pendant l'envoi manuel ou de la mémoire jeu, mais ses changements ne seront pas écrits dans la mémoire non volatile. Si la vitesse est modifiée à l'aide d'autres méthodes (mode de commande, l'interface de ligne de commande, la mémoire macro, bouton de commande raccourci) qui sera remplacer le paramètre de pot jusqu'à ce que le pot est réglée à nouveau.

La fonctionnalité de potentiomètre est activé en commentant cette ligne dans `keyer_features_and_options.h`:
https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_features_and_options.h

```
FEATURE_POTENTIOMETER #define
```

L'axe de l'essuie-potentiomètre est relié à est défini dans cette ligne dans `keyer_pin_settings.h`:
https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_pin_settings.h

```
potentiomètre #define A0
```

Seulement activer cette fonctionnalité si vous avez un potentiomètre raccordé sur le raccordement, sinon la tension parasite sur la broche Arduino va provoquer des changements de vitesse erratiques et inattendus.

Contrôle de vitesse Encodeur

La vitesse peut également être contrôlée en utilisant un codeur rotatif peu coûteux. La fonctionnalité est activée en enlevant cette ligne dans `keyer_features_and_options.h`: https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_features_and_options.h

```
FEATURE_ROTARY_ENCODER #define
```

Les broches pour raccordement du codeur sont définis dans ces lignes dans `keyer_pin_settings.h`:
https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_pin_settings.h

```
#define rotary_pin1 0 // CW Encoder Pin
#define rotary_pin2 0 // CCW Pin Encoder
```

La broche centrale de la molette doit être connecté à la masse.

Mode de Beacon

Afin d'avoir le manipulateur passer directement en mode de balise à la puissance ou la réinitialisation et reste en mode de balise, tige tout simplement la terre 2. Ceci est utile pour les manipulateurs qui sont dédiés à balise ou service de renard.

Modes Iambic

Pour passer à Iambic Un mode, utilisez la commande A en mode de commande ou un \ dans l'interface de ligne de commande.

Pour passer en mode Iambic B, utilisez la commande de B en mode de commande ou \ b dans l'interface de ligne de commande.

(Une explication de Iambic A et B peut être trouvé ici.) <http://wb9kzy.com/modeab.pdf>

Soutien clé droite

Il ya deux façons d'utiliser une clé droite avec le manipulateur:

1. Allez dans le mode de clé droite en maintenant la palette droite lors de la mise en place ou la puissance remise à zéro. Cela place le manipulateur exclusivement en mode clé droite avec des fonctionnalités limitées.
2. Activer `FEATURE_STRAIGHT_KEY` dans `features_and_options.h` https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/features_and_options.h et de définir `pin_straight_key` dans `keyer_pin_settings.h`. Mise à la terre la broche avec une clé droite vous donnera opération de touche droite parallèle avec l'opération paddle et de donner encore vous accédez à toutes les fonctionnalités du manipulateur normale. (La touche droite ne fonctionne pas avec des souvenirs ou mode de commande.) https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_pin_settings.h

Mode Bug

Pour passer en mode de bogu, utilisez le mode de commande commande G ou la commande de la ligne de commande \ g.

Mode de Ultimatic

Pour passer en mode Ultimatic, utilisez la commande D de mode de commande ou la commande \ d de la ligne de commande.

CMOS de Super Keyer Timing

Cette option est activée en enlevant cette ligne dans `keyer_features_and_options.h`:
https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_features_and_options.h

```
FEATURE_CMOS_SUPER_KEYER_IAMBIC_B_TIMING #define
```

Et le réglage de synchronisation par défaut peut être définie dans `keyer_settings.h`:
https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_settings.h

```
#define default_cmos_super_keyer_iambic_b_timing_percent 33
```

CMOS de Super Keyer Timing applique uniquement au mode Iambic B. Réglage de la pour cent de synchronisation à 0 (zéro) est essentiellement pur Iambic B et 100 est pur Iambic A. Cette fonction peut être activée et désactivée à l'exécution en utilisant l'interface de ligne de commande \ & commande, et le pourcentage de synchronisation peut être réglé en utilisant la \ % commander. Les paramètres de ce sont stockés dans la mémoire non volatile.

Sidetone Ligne

La ligne d'effet local émet normalement carré sidetone d'onde pour la conduite d'un haut-parleur. Sidetone peut être désactivée à l'émission en utilisant la commande en mode commande O. Ceci est pour les émetteurs qui génèrent leur propre effet local.

La fréquence d'effet local peut être ajustée en utilisant la commande F en mode de commande.

PTT («Push to talk»)

Les broches PTT augmente dès lors que le code est envoyé. Si il est souhaité d'avoir la ligne PTT aller haut avant que le code est envoyé ou rester élevée pendant une période de temps après le code cesse d'être envoyé, ces lignes peuvent être ajustés dans `keyer_settings.h`:
https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_settings.h

```
#define initial_ptt_lead_time_tx1 10
#define initial_ptt_tail_time_tx1 10
#define initial_ptt_lead_time_tx2 10
#define initial_ptt_tail_time_tx2 10
#define initial_ptt_lead_time_tx3 10
#define initial_ptt_tail_time_tx3 10
#define initial_ptt_lead_time_tx4 10
#define initial_ptt_tail_time_tx4 10
#define initial_ptt_lead_time_tx5 10
#define initial_ptt_tail_time_tx5 10
#define initial_ptt_lead_time_tx6 10
#define initial_ptt_tail_time_tx6 10
```

Les chefs de file et de queue temps sont en millisecondes, et ceux-ci sont fixés pour chaque émetteur indépendamment. Cette fonction est utile pour la conduite commutateurs T / R ou anciens émetteurs que besoin d'un peu plus de temps pour se survolté, ou émetteurs de renard FM qui doivent avoir PTT clé et sidetone pompée dans la ligne de microphone.

Hang time peut être réglée en modifiant cette ligne dans `keyer_settings.h`: https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_settings.h

```
#define default_ptt_hang_time_wordspace_units 0.0
```

PTT temps de queue est invoqué lors de l'envoi du code automatiquement, comme par un jeu de mémoire, la CLI, le clavier PS2, ou l'émulation de l'interface Winkey. Temps PTT coup est invoquée pour l'envoi manuel en utilisant la palette et est la vitesse (mpm) dépendant.

Notez que si vous activez PTT temps de plomb, vous devez activer temps de la queue ainsi, sinon PTT délai sera appelée avant chaque dit ou dah, ralentissant considérablement le vitesse d'envoi.

Actuellement PTT plomb, la queue, et Hang fois ne peuvent être modifiés lors de l'exécution en utilisant l'émulation de l'interface Winkey. (Permettez-moi savoir si vous souhaitez commandes CLI pour ce faire.)

Aux fins du test de la ligne PTT peut être activé manuellement sur et en dehors en utilisant le \ u commande CLI.

Si vos clés CW émetteur jusqu'à quand la ligne CW est calé (ou vous ne vont pas à utiliser le support multi-émetteur), il n'y a probablement pas besoin d'utiliser la ligne PTT.

Si vous ne devez pas les lignes PTT et souhaitez utiliser les broches Arduino pour une autre fonction comme une ligne émetteur de manipulation, il suffit de définir le nombre de broches à zéro, de sorte que:

```
#define ptt_tx_1 0
```

```
#define ptt_tx_2 0
```

Lignes de touche PTT et TX peuvent être inhibées avec la fonction de FEATURE_PTT_INTERLOCK. La goupille de verrouillage PTT est défini sur cette ligne:

```
#define ptt_interlock 0
```

Lorsque l'entrée est prise de haut, les lignes de touche PTT et TX ne vont pas actif.

QRSS (lent Vitesse CW)

Mode QRSS peut être activé en utilisant la ligne de commande commande \ q ou dans les macros de mémoire en utilisant le \ q macro. Les deux prennent la longueur de dit en secondes (double chiffres) comme argument. Par exemple: \ Q09 mettrait le manipulateur en mode QRSS avec neuf secondes dits longs (et 27 secondes DAHS longues).

La commande \ r va revenir au mode normal de vitesse CW à la fois dans la ligne de commande et dans les mémoires.

HSCW (High Speed CW)

CW à grande vitesse peut être accompli en utilisant la commande \ interface de ligne de commande w ou dans les mémoires comme une macro. Considérant que l'adaptation de vitesse en mode de commande et le potentiomètre de vitesse permettent la vitesse pour aller jusqu'à un maximum de 60 WPM, la commande w \ vous permettra de prendre jusqu'à 255 WPM.

Hellschreiber

Le manipulateur envoie caractères Hellschreiber en le plaçant en mode Hellschreiber en utilisant la commande \ h dans l'interface de ligne de commande ou de la mémoire macros série. Dans l'interface de ligne de commande \ c sera de retour le manipulateur en mode CW et la \ I (comme dans lima) mémoire macro va revenir à CW. En mode Hellschreiber, la palette sera quand même envoyer CW. Le mode Hellschreiber est principalement destiné aux balises, mais fonctionne très bien pour le clavier et l'envoi direct est activé avec FEATURE_HELL dans `keyer_features_and_options.h`. (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_features_and_options.h)



(<http://radioartisan.files.wordpress.com/2011/03/k3ng-keyer-hell.png>)

Hellschreiber copiés à partir du manipulateur Président dans un ordinateur portable (cliquez pour agrandir)

Vous connaissez des manipulateurs commerciaux qui envoient Hellschreiber? :-). Continue de lire. Il y a plus.

Opération mémoire et la mémoire Macros

Les mémoires peuvent être lus manuellement à l'aide des touches 1 à 5, ou en utilisant le \ # commande dans l'interface de ligne de commande (par exemple, \ 1 joue mémoire 1). En mode commande les mémoires peuvent être envoyés sans transmettre en entrant le numéro de la mémoire.

Les souvenirs sont programmés en utilisant la ligne de commande d'interface \ p # commande ou en mode de commande en utilisant la commande P.

Pour programmer la mémoire 1 avec CQ CQ CQ DE K3NG, la commande serait \ p1CQ CQ CQ DE K3NG.

Pour programmer la mémoire 1 en utilisant le mode de commande, entrer dans le mode de commande en appuyant sur le bouton de commande et l'envoi de la commande P. Après avoir entendu un bip, envoyer le code CW à être stockées et lorsque vous avez terminé, appuyez sur le bouton de commande pour sortir de la programmation. Le manipulateur va alors lire la mémoire. Si le manipulateur ne reconnaît pas un caractère que vous avez envoyé il enverra un point d'interrogation à la place.

Les macros peuvent être placés dans des mémoires à faire des choses cool. Certaines macros comprennent:

```
\ # Aller à la mémoire # (1 à 9)
\ c Jouez le numéro de série avec des numéros de coupe
\ d ### de retard pour ### secondes
\ e Jouer le numéro de série, puis incrémenter
\ f ##### Set sidetone à ##### hertz
\ h Passer en enfer envoi
```

```

\ i # Insérez la mémoire # (Ceci est différent de \ #, la macro de saut. La macro de mémoire d'insertion joue un autre
\ l Mettre à CW (en mode Enfer)
\ n Décrémenter le numéro de série, ne pas envoyer
\ q ## Passer en mode QRSS, longueur de ## secondes dit
Insérer l'espace de \
\ r Passer en mode vitesse régulière
\ t ### Transmettre pour ### secondes
\ u Activer PTT
\ v Désactiver PTT
\ w ### vitesse de mode normal Régler à ### WPM
\ x # Basculer vers l'émetteur # (1, 2, 3, 4, 5, ou 6)
\ Y # Augmentation de la vitesse # WPM
\ z # Diminuer la vitesse # WPM
\ + Prosign les deux caractères suivants

```

(Notez que les deux commandes de ligne de commande et les souvenirs CW sont insensibles à la casse.)

Le nombre de mémoires est définie lors de la compilation en utilisant ces lignes dans [keyer_settings.h](https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_settings.h) (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_settings.h) :

```

number_of_memories #define 12
#define memory_area_start 20
memory_area_end #define 1023

```

Jusqu'à 12 mémoires peuvent être configurés, avec certaines réserves. Neuf souvenirs sont pris en charge dans le CLI et dans les macros de mémoire, et la pleine 12 sont pris en charge avec le clavier PS2.

Memory_area_start et memory_area_end définir le début et de fin EEPROM endroits pour toute la banque de mémoire. La zone de mémoire est divisée de manière égale entre les mémoires. Les paramètres exemple ci-dessus entraîner des 12 mémoires chacune avec 83 octets, ou 83 caractères.

CW Dah Ratio Dit Régler

La longueur de bord CW mettre les points ratio de longueur peut être ajustée en utilisant la commande J en mode de commande. En entrant la commande J, vous entendrez un dit dah répétitif. Utilisez les palettes gauche et droite pour raccourcir ou allonger le dah. Appuyez sur les deux palettes pour quitter le poids commande adjust. Après cela, vous pouvez entrer X ou appuyez sur le bouton de commande pour quitter le mode de commande.

Le rapport peut également être réglé dans l'interface de ligne de commande en utilisant la commande \ j. \ J300 définit le manipulateur pour une normale ratio de 3: 1, \ J250 fixerait pour un 2.5: 1 ratio, par exemple.

Paddle inverse

La commande mode de commande N commute les pagaies gauche et droite. La fonction équivalente dans le CLI est \ n et en utilisant le clavier PS2 il est CTRL-N.

Mode Tune

La commande t le mode de commande de commande de T ou de l'interface ligne de commande \ passe en mode de mise au point. Dans le clavier PS2, utiliser CTRL-T.

TX Activer / Désactiver

La ligne de transmission peut être désactivée et activée à l'aide de la \ i commande CLI ou je commande en mode de commande. La commande équivalent clavier PS2 est CTRL-I. Cette fonctionnalité peut être utilisée pour l'envoi de la pratique sans la saisie de l'émetteur.

AUTOSPACE

La fonction de autospace peut être activée et désactivée avec la commande Z en mode de commande, le \ z commande dans l'interface de ligne de commande, et CTRL-Z en utilisant le clavier PS2. Cette fonction "nettoie" l'envoi manuel un peu en insérant automatiquement un délai de wordspace si l'opérateur attend plus d'un dit après l'envoi d'un dit ou dah à pagayer soit pagaie. La fonction est activée par autospace décommentant cette ligne:

```
FEATURE_AUTOSPACE #define
```

Wordspace Ajustement

Wordspace est la clé du temps entre les mots. Par défaut, elle est fixée pour sept longueurs DIT par cette ligne dans keyer_settings.h: (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_settings.h)

```
#define default_length_wordspace 7
```

Cela peut être ajustée en utilisant la commande \ interface de ligne de commande y.

Dit et Dah contrôle Buffer

DIT et dah tampons peuvent être activés et désactivés en ajoutant cette fonctionnalité:

```
#define FEATURE_DIT_DAH_BUFFER_CONTROL
```

DIT et dah tampons peuvent être activés et désactivés en utilisant l'interface de ligne de commande \. et \ - commandes. Les paramètres sont stockés dans la mémoire non volatile.

Keying rémunération

Le filtre de compensation de saisie prolonge le temps de deux points et des traits pour compenser anciens émetteurs qui sont lents sur le tirage au sort QSK à des vitesses supérieures. L'inter-éléments touche UP fois sont réduites d'une quantité correspondante de temps. Le temps en mS peut être réglé ici à keyer_settings.h: (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_settings.h)

```
#define default_keying_compensation 0
```

Actuellement, il n'y a pas de commande pour ajuster ce à l'exécution, mais l'émulation Winkey va régler cela si il est défini dans l'application hôte.

Premier élément de prorogation du délai

Cette caractéristique rend la première dit ou dah envoyés plus pour compenser les commutateurs T / R lents dans les plates-formes. L'heure est réglée ici keyer_settings.h: (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_settings.h)

```
#define default_first_extension_time 0
```

Actuellement, il n'y a pas de commande pour ajuster ce à l'exécution, mais l'émulation Winkey va régler cela si il est défini dans l'application hôte.

Prosigns

Prosigns personnalisés peuvent être envoyés à l'aide \ + dans la ligne de commande ou dans les mémoires comme une macro. Plusieurs "câblés" prosigns / communes sont disponibles pour diverses touches sur le clavier PS2 comme =, -, &, etc., et la clé Scroll verrouillage peuvent être utilisés pour créer des prosigns à la volée.

Si vous programmez une mémoire en mode de commande en utilisant la palette, le \ + macro peuvent être utilisés pour créer prosigns. Le \ est six DAHS (- - - -) et + est didahdidahdit (. - .). Prosigns communes AR, BK, et SK sont automatiquement reconnus et ne doivent pas être procédé à une macro \ +, suffit d'envoyer le Prosign comme vous le feriez normalement (AR seriez didahdidahdit, pas didah didahdit).

Recevez Indicatif Pratique

Dans la ligne de commande interface le \ k va dans indicatif recevoir pratique. Indicatifs aléatoires sont envoyés, l'utilisateur entre les indicatifs reçus, et le manipulateur seront indiquent à l'utilisateur si elles étaient correctes.

Actuellement ce code ne produit que des indicatifs américains. Je vais travailler sur les améliorations plus tard pour ajouter d'autres indicatifs de pays, permettra divers paramètres utilisateur et des ajustements, et à vitesse variable basé sur la précision de l'utilisateur.

Cette fonction nécessite que ce soit décommentée:

```
FEATURE_CALLSIGN_RECEIVE_PRACTICE #define
```

PS2 Clavier / USB

Une PS2 ou USB clavier PC commune peut être interfacé avec le manipulateur pour créer un clavier CW sans ordinateur. Les deux types de claviers utilisent différentes bibliothèques, afin de lire attentivement comment installer et configurer les bibliothèques appropriées.

Clavier PS2

1. Téléchargez les **modifiés** fichiers de bibliothèque PS2Keyboard de [GitHub](https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer) (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer) K3NG_PS2Keyboard.h et K3NG_PS2Keyboard.cpp). Créez un répertoire dans votre répertoire de la bibliothèque carnet de croquis appelé *K3NG_PS2Keyboard* (ie \ Arduino Sketchbook \ libraries \ K3NG_PS2Keyboard \) et placez les deux fichiers dans il.

2. Décommentez la ligne suivante dans le code K3NG Arduino manipulateur:

```
#define FEATURE_PS2_KEYBOARD PS2
```

3. Branchez un clavier PS2 à votre Arduino. Détails sur le brochage d'un connecteur de clavier PS2 peuvent être trouvés ici. (http://www.pjrc.com/teensy/td_libs_PS2Keyboard.html)

Notez que la ligne de données du clavier PS2 peut être transféré à d'autres broches si désiré, mais la ligne d'horloge du clavier doit rester à la broche 3 comme cette broche a une fonctionnalité spéciale pour l'opération d'interruption qui est exigé par le code de la bibliothèque de clavier PS2.

4. Si vous utilisez un clavier international non-US, mappage du clavier peuvent être choisis dans K3NG_PS2Keyboard.h:

```
#define OPTION_PS2_KEYBOARD_US
#define OPTION_PS2_KEYBOARD_GERMAN
#define OPTION_PS2_KEYBOARD_FRENCH
```

Les configurations du clavier français et allemands peuvent ne pas être correct à 100% et peuvent avoir besoin de quelques ajustements.

Clavier USB

1. Téléchargez les circuits @ bibliothèque Accueil sur Github. Installez la bibliothèque dans un nouveau répertoire dans votre répertoire de bibliothèques de Sketchbook appelé USB_Host_Shield_20. (https://github.com/felis/USB_Host_Shield_2.0)

2. Dans *k3ng_keyer.ino*, décommentez ceci: (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/k3ng_keyer.ino)

```
#define FEATURE_USB_KEYBOARD
```

3. Annulez ces lignes dans *k3ng_keyer.h*: (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/k3ng_keyer.ino)

```
#include <hidboot.h>
#include <usbhub.h>
#include <Usb.h>
```

1.6.x Arduino (et probablement 1.5.x) a des problèmes avec ces trois lignes, sans doute parce que Arduino comprend maintenant les fichiers de bibliothèque avec les mêmes noms avec le package IDE. Si vous ne pouvez pas la compiler, essayez Arduino 1.0.x. Pour moi, il compile pas de problème avec Arduino 1.0.5.

Pour connecter le clavier USB, vous avez besoin de matériel avec un port USB hôte. Ceci peut être accompli de plusieurs manières:

1. Obtenir un [Circuits @ Bouclier Accueil](http://www.circuitsathome.com/products-page/arduino-shields/usb-host-shield-2-0-for-arduino) (<http://www.circuitsathome.com/products-page/arduino-shields/usb-host-shield-2-0-for-arduino>)USB.
2. Obtenir une [Mega ADK](http://arduino.cc/en/Main/ArduinoBoardADK) (<http://arduino.cc/en/Main/ArduinoBoardADK>)Arduino. (*Notez que si vous utilisez la carte Mega ADK, vous devez supprimer "BOARD_MEGA_ADK #define" dans le fichier de avrpins.h de bibliothèque.*)
3. Obtenez un [hôte USB Sparkfun](https://www.sparkfun.com/products/9947) (<https://www.sparkfun.com/products/9947>)Shield.
4. Construisez votre propre interface USB hôte en utilisant la puce MAX3412 utilisant l'un quelconque des circuits ci-dessus à titre d'exemple.

PS2 / USB spécial de missions clés:

F1 à F12 - jouer mémoires 1 à 12

Up Arrow - Augmenter CW Vitesse 1 OMP

Flèche vers le bas - Diminuer CW Vitesse 1 OMP

Page Up - Augmentation de la fréquence d'effet local

Page Down - Diminution de la fréquence d'effet local

Flèche droite - Dah à Dit augmentation Ratio

Flèche Gauche - Dah Ratio Dit baisse

Accueil - RESET Dah Ratio Dit à défaut

Tab - pause envoi

Supprimer - pour supprimer le dernier caractère dans la mémoire tampon

Esc - cesser d'envoyer et effacer la mémoire tampon

Scroll Lock - Fusionner les deux caractères suivants pour former un Prosign

Maj - Scroll Lock - bascule ligne PTT

CTRL-A - Iambic A Mode

CTRL-B - mode Iambic B

CTRL-D - mode Ultimatic

CTRL-E - Définir le numéro de série

CTRL-G - Mode Bug

CTRL-H - mode Hellschreiber (nécessite FEATURE_HELL)

CTRL-I - ligne TX Activer / Désactiver

CTRL-M - Réglage de la vitesse Farnsworth (nécessite FEATURE_FARNSWORTH)

CTRL-N - Revers de Paddle

CTRL-O - Sidetone On / Off

CTRL-T - Tune

CTRL-U - Manuel PTT On / Off

CTRL-W - Réglez WPM

CTRL-Z - AUTOSPACE On / Off

SHIFT-F1, F2, F3 ... - mémoire de programme 1, 2, 3 ...

ALT-F1, F2, F3 ... - Répétez mémoire 1, 2, 3 ...

CTRL-F1, F2, F3 ... - Passer à l'émetteur 1, 2, 3 ...

Clavier USB Seulement

Clavier / - Dit Paddle

Clavier * - Dah Paddle

Clavier ENTER - Tune / Straightkey

Moi-même et d'autres ont eu des problèmes en utilisant seulement le port client USB Arduino + 5V pour alimenter le clavier Arduino et PS2, avec l'opération étant erratique ou le clavier tout simplement pas fonctionner du tout. Cela est dû à des ports USB de l'ordinateur ne pas être en mesure de fournir suffisamment de courant. La solution est simple: alimenter la carte Arduino directement en utilisant le connecteur d'alimentation.

Certains claviers (comme des mini claviers) peuvent nécessiter un code de réinitialisation envoyé à eux afin de fonctionner correctement. Pour ce faire, dans un comment keyer_features_and_options.h:

```
#define OPTION_PS2_KEYBOARD_RESET
```

Souris USB

Pourquoi brancher une souris USB à un manipulateur? Parce que vous pouvez!

Ajoutai-je cette fonctionnalité sur un coup de tête après avoir obtenu le code de clavier USB terminée parce que la bibliothèque USB prend en charge les souris et je me demandais ce que ce serait comme d'envoyer le code avec une souris. La réponse est qu'il est pas grande envoi du code avec une souris, mais ce code de fonction ont une application pratique. Je me suis connecté une souris sans fil à l'Arduino et a été capable de marcher autour du code de salle envoi. Sans aucun doute, vous pouvez utiliser les entrailles d'une vieille souris sans fil (il me semble passer par l'un d'eux un an) et construire un paddle sans fil par le montage de l'électronique sur un paddle respectable.

Pour activer la fonctionnalité de la souris USB, installer la bibliothèque USB comme décrit ci-dessus dans la section de clavier USB et supprimez cette ligne: #define FEATURE_USB_MOUSE

C'est tout. Le bouton gauche de la souris est dit, le droit est dah, et le bouton du milieu est une clé droite.

Comme de cette écriture, je ne l'ai pas été en mesure d'obtenir à la fois la souris et un clavier USB à travailler simultanément dans le code, mais il est possible d'exécuter une PS2 clavier et souris USB, si vous avez un plus grand Arduino, comme les Mega, qui a plus de mémoire pour travailler avec.

USB Human Interface HID périphérique

Cette fonctionnalité très pratique, ce qui nécessite une raison Arduino ou Leonardo, tourne les choses et vous permet d'utiliser votre manipulateur comme un clavier pour votre ordinateur. (Oui, vraiment.) Avec elle, vous pouvez taper des courriels ou quoi que vous aimez utiliser votre pagaie. Ne pas essayer avec votre off-the-shelf MFJ manipulateur ou une puce de manipulateur exclusive pré-programmée que vous avez achetée, parce qu'ils ne le feront pas. LOL. Ouvrez roches mères. Mais je digresse.

Pour activer cette fonctionnalité, `FEATURE_CW_COMPUTER_KEYBOARD` uncomment dans `keyer_features_and_options.h`. (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_features_and_options.h)

Il ya plusieurs caractères spéciaux:

```
Revenir: .-.-
Verrouillage des majuscules: -.-.-
Retour arrière: 6 à 9 dits
```

Si vous voulez entendre un bip lors de l'activation et de désactivation des bouchons verrouiller, `OPTION_CW_KEYBOARD_CAPSLOCK_BEEP` actif dans `keyer_features_and_options.h`. (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_features_and_options.h)

Mappage du clavier internationales sont dans les travaux. Actuellement, il est l'une cartographie spécifique disponible, `OPTION_CW_KEYBOARD_ITALIAN` dans `keyer_features_and_options.h`. (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_features_and_options.h)

Cette fonctionnalité a été testé sur PC et Mac.

Interfaçage Logging et programmes du concours / K1EL Winkey 1 & 2 Protocol Interface Emulation

Le manipulateur peut être interfacé à des programmes d'exploitation forestière et de concours avec le protocole d'interface fonction d'émulation K1EL Winkey. Pour l'activer, décommentez la ligne suivante:

```
FEATURE_WINKEY_EMULATION #define
```

La valeur par défaut le code pour Winkey 1 Mode. Pour activer K1EL Winkey 2 Interface fonctionnalité d'émulation de protocole, supprimez cette ligne, en plus de celle ci-dessus:

```
OPTION_WINKEY_2_SUPPORT #define
```

Si vous voulez compiler à la fois la CLI et l'interface K1EL Winkey protocoles fonctionnalités d'émulation et de télécharger à une unité, enlevant la ligne ci-dessous va provoquer des paramètres par défaut pour K1EL Winkey émulation de protocole d'interface plutôt que le mode Command Line Interface normale à la mise sous tension ou réinitialisée.

```
SERIAL_PORT_DEFAULT_WINKEY_EMULATION #define
```

Avec la fonctionnalité d'émulation de protocole d'interface K1EL Winkey activée, si vous maintenez le bouton de commande (touche 0) et les réinitialiser ou de la mise sous tension de l'appareil, il ira dans le mode par défaut. (Si le défaut est K1EL Winkey émulation de protocole d'interface, il passe en mode Command Line Interface, et vice versa.)

Vous pouvez avoir besoin de désactiver certaines fonctions pour obtenir à la fois la CLI et K1EL Winkey fonctionnalités d'émulation de protocole d'interface à insérer dans une carte Arduino Uno. Autre grande Arduino variantes comme le Mega peut contenir toutes les fonctionnalités et les options.

Dans K1EL Winkey mode d'émulation de protocole d'interface du port USB sera fixé pour 1200 bauds. L'émulation est une émulation complète de 99,9%, et il devrait fonctionner avec la plupart des programmes qui soutiennent K1EL Winkey interfaçage. Le programme `contester` N1MM et Ham Radio Deluxe (HRD) ont été testés et fonctionnent avec toutes les fonctionnalités que je l'ai essayé. Win-Test fonctionne aussi bien, mais seulement avec le manipulateur dans Winkey 1 Mode. (Il est une sorte d'erreur d'initialisation dans Winkey mode 2 que je ne l'ai pas été en mesure d'identifier et de corriger.)

Actuellement, les fonctions suivantes sont mises en œuvre:

- o CW Envoi (bien sûr)
- o Pause
- o Touche Bas
- o Sans tampon et le tampon de vitesse Cadre
- o Iambic A & B / bug Paramètres du mode
- o Ultimatic en temps normal, priorité dit, et les modes de priorité de dah
- o Farnsworth
- o Opérations Pointer
- o Retour arrière
- o Réglages effet local de fréquence (Winkey 1, 2, et des fréquences personnalisées)
- o Paddle inverse
- o Watchdog Paddle
- o Keying rémunération
- o Dit Ratio Dah
- o Concours Wordspace
- o AUTOSPACE
- o PTT plomb, la queue et Hang Time
- o Configuration Speed Pot et Query
- o Première Extension
- o Logiciel Paddle
- o Pondération
- o HSCW

- o Echoback série
- o Prosigns
- o Deux lignes de l'émetteur saisie
- o Pagayez Seulement Sidetone
- o Rapports de bouton Mémoire
- o Envoi de message autonome

K1EL Winkey interrogation 2 de la mémoire et réglage via EEPROM upload et download ne sont pas mises en œuvre.

La fonctionnalité d'émulation traduit le protocole d'interface K1EL Winkey à la fonctionnalité K3NG manipulateur natif. Le «protocole» K1EL Winkey est un standard de facto et de nombreux programmes en charge, et de développer un protocole standard ouvert et d'obtenir tous les grands programmes pour soutenir ce serait une tâche monumentale. Il était donc logique pour émuler simplement le protocole tout le monde parle existante.

SO2R opération a été exécuté avec succès le programme du concours N1MM.

Je l'ai constaté que ce travail d'émulation de manière fiable avec des programmes autres que N1MM, vous devez désactiver l'Arduino *réinitialisation automatique du logiciel* tel que décrit ici. Cela se fait en coupant la carte PC trace étiqueté RESET-FR sur la carte Arduino Uno, ou une autre solution consiste à installer un condensateur sur la ligne de réinitialisation. Je l'ai trouvé quand certains programmes, y compris les DRH, se connectent au port COM, octets errants sont interprétés ou reçus par l'Arduino qui déclenche la conversation de protocole et le programme et manipulateur ne se connecte pas. Dans cette configuration, le manipulateur ne se réinitialise pas quand un programme se connecte au port COM et il sera "prêt à discuter" immédiatement lorsque le programme commence octets envoi. (<http://arduino.cc/en/Main/ArduinoBoardUno>)

Si vous ne désactivez pas le logiciel automatique Reset et utilisez Ham Radio Deluxe décommentez la ligne suivante:

```
OPTION_WINKEY_DISCARD_BYTES_AT_STARTUP #define
```

Cette option sera Jeter les trois premiers octets qui arrivent sur le port USB. Ce hack fonctionne pour mon matériel, mais votre kilométrage peut varier. Le nombre d'octets mis au rebut au démarrage peut être réglé ici:

```
#define winkey_discard_bytes_startup 3
```

Est un effet secondaire de la désactivation automatique du logiciel de réinitialisation que vous aurez besoin de frapper manuellement le bouton de réinitialisation lors du téléchargement d'un nouveau logiciel à l'Arduino. Le bouton doit être appuyé dès que vous "taille binaire croquis: xxxxx octets" message dans le programme Arduino.

Dans la dernière version gratuite de DRH, il ya un bug dans sa mise en œuvre de l'interface Winkey. Si vous changez rapidement le dah ratio dit dans l'interface utilisateur graphique ou de modifier rapidement la vitesse, DRH envoyer des commandes incomplètes pour l'Winkey. Cela entraînera personnes errants à être envoyées par le manipulateur, mais autrement, le manipulateur va continuer à fonctionner.

Ham Radio Deluxe offre une très belle interface des paramètres Winkey. On peut supposer que l'on pourrait utiliser cette interface à la place de l'interface de ligne de mode de commande de manipulateur ou de commandement et de contrôle la plupart des fonctionnalités dans ce manipulateur.

Si vous essayez d'utiliser cette émulation avec d'autres programmes et ont des problèmes, s'il vous plaît laissez-moi savoir et je vais essayer de le comprendre. Serial Port captures renifleurs sont très utiles pour la résolution de ces questions.

N1MM présente un bug mineur dans le (CTRL K) fenêtre Envoyer CW. Si vous frappez la touche Tab, N1MM envoie un octet de 0x09 à l'manipulateur qui est en fait la commande PinConfig. La prochaine touche qui est envoyé sera interprété comme un argument pour cette commande va modifier la configuration des broches et le fonctionnement de l'écoute locale. Si vous frappez accidentellement la touche Tab et le manipulateur cesse de masquer l'émetteur, ou l'effet local est opérationnel est basculé, ré-initialiser l'interface Winkey dans N1MM pour restaurer le manipulateur retour à un fonctionnement correct. Cependant, ne craignez rien, il existe une solution dans le code pour ce bogue. Supprimez cette ligne:

```
OPTION_N1MM_WINKEY_TAB_BUG_WORKAROUND #define
```

Remarque cette fonctionnalité options pauses SO2R dans N1MM, mais si vous allez seulement à l'aide d'un appareil de forage cela fonctionnera très bien. Je lui ai offert de donner les détails de l'équipe de N1MM sur le bug, mais mon offre a été ignorée. Mais je digresse.

Malgré les (<https://groups.yahoo.com/neo/groups/N1MMLogger/conversations/topics/69518>) (<http://n1mm.hamdocs.com/tiki-index.php?page=Program+Development>) revendications, le programme de N1MM est pas open source. (<http://n1mm.hamdocs.com/tiki-index.php?page=Program+Development>) Si vous demandez le code source peut être donnée à vous et vous ne pouvez pas redistribuer ou de la fourche le code. Qui est appelé freeware et Beg-pour-le-sources. Non qu'il n'y ait rien de mal à cela, il suffit de ne pas l'appeler *open* source. Mais je digresse. Ce manipulateur est compatible à la fois avec N1MM classique et N1MM De plus, en dépit de mes demandes polies listé sur la page de compatibilité du matériel qui ont été ignorés. Mais je digresse. Il me semble écarter beaucoup, non?

Si vous souhaitez utiliser RUMlog (<http://www.dl2rum.de/rumsoft/RUMLog.html>) ou croupion (<http://www.dl2rum.de/rumsoft/RUMPed.html>) activer OPTION_WINKEY_FREQUENT_STATUS_REPORT. Les deux programmes aiment avoir octets d'état très fréquents retour de l'hôte Winkey afin d'envoyer le code correctement.

Si vous utilisez Wintest, OPTION_WINKEY_2_HOST_CLOSE_NO_SERIAL_PORT_RESET active. (<http://www.win-test.com/>)

Watchdog opérateur morts

Cette fonction désactive la ligne d'émission après 100 dits ou dahs consécutifs. Elle peut être activée en enlevant cette ligne:

```
#define FEATURE_DEAD_OP_WATCHDOG
```

Paramètres EEPROM / de non volatile

La plupart des réglages sont stockés dans la mémoire non volatile EEPROM. Macros de mémoire qui altèrent la vitesse CW ne sont pas stockés dans la mémoire EEPROM pour éviter "usure" lieux de mémoire EEPROM, surtout en mode de balise.

Réinitialiser par défaut "usine"

Pour réinitialiser le manipulateur aux valeurs par défaut, appuyez sur les deux palettes gauche et droit et de faire un reset Reset ou Power. Cela va effacer toutes les mémoires et modifier tous les paramètres aux valeurs par défaut.

Multi-émetteur Capability

Ce manipulateur prend en charge plusieurs émetteurs qui peuvent être sélectionnés à l'aide de la commande CLI \ x, la CTRL-F1, F2, etc. combinaisons de touches sur le clavier PS2, ou en utilisant les boutons matériels (button1 tenir, button2 tenir, button3 tenir, etc.) . Jusqu'à six transmetteurs peuvent être configurés, chacun avec sa propre ligne de saisie et de la ligne PTT. Lignes PTT sont facultatifs. La configuration des lignes TX clés et PTT êtes ici:

```
#define tx_key_line_1 11
#define tx_key_line_2 12
#define tx_key_line_3 13
#define tx_key_line_4 0
#define tx_key_line_5 0
#define tx_key_line_6 0

#define ptt_tx_1 0
#define ptt_tx_2 0
#define ptt_tx_3 0
#define ptt_tx_4 0
#define ptt_tx_5 0
#define ptt_tx_6 0
```

Définition d'une ligne à zéro désactive. À tout le moins, vous avez besoin d'une clé TX ligne définie. Évidemment, avec l'Arduino Uno, broches sont à une prime et chacun fonctionnalités utilise des broches. Grandes plateformes Arduino comme les Mega offrent plusieurs broches et plus compilées une fonctionnalité en raison de l'espace mémoire plus important.

Dit et Dah Pins

Si vous avez besoin broches séparées pour indiquer dits et dah, les broches peuvent être définies ici:

```
#define tx_key_dit 0
#define tx_key_dah 0
```

Boutons de mémoire en banque

Une méthode de commutateurs de mémoire en banque a été créé par DL2SBA (http://dl2sba.com/index.php?option=com_content&view=article&id=131:nanokeyer&catid=15:shack&Itemid=27#english) et peut être mis en œuvre par décommentant:

```
FEATURE_DL2SBA_BANKSWITCH #define
```

Affichage LCD

Ce manipulateur supporte un écran LCD, soit la banalité Hitachi écran LCD standard dans quatre modes de bits, le bouclier Adafruit LCD I2C (<http://adafruit.com/products/714>)RVB, l'écran LCD YourDuino I2C, et l'Linksprite (http://linksprite.com/wiki/index.php5?title=16_X_2_LCD_Keypad_Shield_for_Arduino)16 X 2 blindage du clavier (http://linksprite.com/wiki/index.php5?title=16_X_2_LCD_Keypad_Shield_for_Arduino)LCD. (<http://arduino-info.wikispaces.com/LCD-Blue-I2C>) (http://linksprite.com/wiki/index.php5?title=16_X_2_LCD_Keypad_Shield_for_Arduino)

Pour configurer l'affichage LCD, suivez ces étapes:

1. Supprimez l'une des lignes ci-dessous dans keyer_features_and_options.h, en fonction de votre type d'affichage: (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_features_and_options.h)

```
FEATURE_LCD_4BIT #define
```

ou

```
FEATURE_LCD_ADAFRUIT_I2C #define
```

ou

```
#define FEATURE_LCD_YDv1
```

ou

```
#define FEATURE_LCD1602_N07DH
```

2. Si vous utilisez l'écran LCD de 4 bits, la configuration des broches d'E / S que vous souhaitez utiliser:

```
#define lcd_rs A2
#define lcd_enable 10
#define lcd_d4 6
#define lcd_d5 7
#define lcd_d6 8
#define lcd_d7 9
```

Notez que l'affichage Adafruit I2C utilise les broches A4 et A5 par défaut pour l'interface que ce sont les broches I2C matérielles. Aucune configuration de broches est nécessaire dans le code en utilisant ce display.

Aucune configuration de broches est nécessaire lors de l'utilisation FEATURE_LCD1602_N07DH

3. Si vous utilisez un affichage qui n'a pas 16 colonnes et 2 lignes, réglez ces deux lignes:

```
#define lcd_columns 16
#define lcd_rows 2
```

4. Si vous disposez de mémoire libre, supprimez cette ligne pendant plus de messages sur l'écran:

```
#define OPTION_MORE_DISPLAY_MSGS
```

À des vitesses plus élevées CW, la vitesse d'envoi peut être impacté par I2C écrans LCD. Cela peut être corrigé en augmentant la vitesse de bus I2C dans le fichier twi.h (il sera dans \ Arduino-1.0.1 \ Libraries \ fil \ utility). Alter cette ligne:

```
#define TWI_FREQ 100000L
```

... Et changer le réglage à quelque chose comme 500000L. (Merci à AD7KG pour découvrir ce bogue et tester le correctif.)

Pour modifier le caractère qui est utilisé pour indiquer des caractères inconnus dans écho paddle, personnaliser cette ligne:

```
unknown_cw_character #define '*'
```

(Si vous voulez entendre un son quand un caractère inconnu est envoyé, activez OPTION_UNKNOWN_CHARACTER_ERROR_TONE)

Personnages Non-Anglais

Pour activer le support pour les caractères non-anglais (c.-A, A, E, O, etc.), décommentez cette ligne:

```
OPTION_NON_ENGLISH_EXTENSIONS #define
```

Si vous avez besoin de personnaliser les personnages de votre localité ou de la langue, de modifier le code des fonctions send_char () et convert_cw_number_to_ascii (). Ce soutien a été ajouté dans la version 2012011701 et travaille actuellement uniquement avec l'interface de ligne de commande et l'émulation de protocole d'interface K1EL Winkey. Support pour le clavier PS2 est dans les travaux.

Mode veille

Le mode veille mettra l'appareil en veille après une certaine quantité d'inactivité, afin de préserver la batterie. Pour activer la fonction, supprimez cette ligne:

```
FEATURE_SLEEP #define
```

La temporisation d'inactivité est réglé ici (l'unité est minutes):

```
#define go_to_sleep_inactivity_time 10
```

Pour réveiller le manipulateur après il va dormir, appuyez simplement sur la gauche (normalement DIT) pagaie.

Mode de commande de DEL active

Si vous souhaitez avoir une LED activer en mode de commande, définir cette broche et l'ont alimenter une LED:

```
#define command_mode_active_led 0
```

Mayhew Labs Anneau LED

Pour utiliser l'[Anneau LED Mayhew Labs Rotary Encoder \(http://mayhewlabs.com/products/rotary-encoder-led-ring\)](http://mayhewlabs.com/products/rotary-encoder-led-ring) avec la fonctionnalité de la vitesse du codeur rotatif, décommentez cette ligne caractéristique:

```
FEATURE_LED_RING #define
```

... Et de définir broches ici:

```
#define led_ring_sdi 0 // données
#define led_ring_clk 0 // Horloge
#define led_ring_le 0 // Loquet
```

Vous pouvez ajuster le comportement des LED avec ces paramètres:

```
#define led_ring_low_limit 10
#define led_ring_high_limit 50
```

Mode alphabétique Code d'usages

Cette fonction vous permet de pratiquer l'envoi de l'alphabet. Pour y accéder, passez en mode de commande et envoyer S sur la palette. Vous aurez ici une dit. Envoyer les lettres par ordre alphabétique sur la palette: A, B, C, etc. Si vous envoyez la lettre correcte dans la succession, vous entendrez un bip. Si vous envoyez le mauvais CW, le manipulateur va vous dire avec un son de boop. Si vous faites une erreur, essayer d'envoyer à nouveau le caractère. Pour quitter la pratique envoyant alphabétique, appuyez sur le bouton de commande.

Cette fonctionnalité est activée par décommentant:

```
FEATURE_ALPHABET_SEND_PRACTICE #define
```

Le code de cette option a été fourni par Ryan, KC2ZWM.

QLF Feature

Cette fonction émule quelqu'un envoyer avec leur pied gauche. Activer avec FEATURE_QLF. Différents réglages pour tordre le comportement sont:

```
#define qlf_dit_max 125
#define qlf_dit_min 75
#define qlf_dah_max 200
#define qlf_dah_min 100
#define qlf_on_by_default 0
```

Mode QLF est activer dans l'interface de ligne de commande en utilisant le \ {commande.

Amuse toi bien!

CW Decoder

Le manipulateur peut être configuré pour décoder au large de la CW à l'aide d'air FEATURE_CW_DECODER. Le caractère décodé sont affichés à la fois dans l'interface de ligne de commande (CLI) et l'écran LCD, selon ce qui est configuré. La broche d'entrée pour le décodeur CW est défini dans keyer_pin_settings.h: (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_pin_settings.h)

```
# Définir cw_decoder_pin A11
```

Si vous souhaitez avoir un indicateur pour aider à l'accord dans les signaux et de réglage des niveaux CW, définir cette broche de sortie:

```
# Définir cw_decoder_indicator 24
```

Ceci est particulièrement utile avec le décodeur audio DSP décrit ci-dessous, la conduite d'un indicateur à DEL.

Le décodeur CW peut être interfacé deux façons:

Tone externe décodeur matériel

Si le matériel de décodage de sons externe est utilisé, cw_decoder_pin est une entrée numérique droite. Conduisez-bas (0V) quand il ya un signal CW, et élevé (+ 5V) quand il n'y a pas de tonalité CW.

DSP Audio Tone Decoder

Pour activer le décodeur de tonalité audio dans le logiciel, activer OPTION_CW_DECODER_GOERTZEL_AUDIO_DETECTOR. Cette option compile dans un Goertzel DSP (http://en.wikipedia.org/wiki/Goertzel_algorithm) détecteur audio. Le code utilisé dans le manipulateur CW a été écrit par Hjalmar skovholm Hansen, OZ1JHM et est décrite sur son [page web du](http://www.skovholm.com/cwdecoder) (<http://www.skovholm.com/cwdecoder>) projet. Lors de l'utilisation de cette option cw_decoder_pin doit être une broche analogique, tel que A1, A2, A3, etc.

Le décodeur de tonalité audio DSP nécessite deux fichiers de bibliothèque: [goertzel.h](https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/libraries/goertzel.h) (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/libraries/goertzel.h) et goertzel.cpp. Goertzel.h contient plusieurs paramètres: (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/libraries/goertzel.cpp)

```
#define GOERTZ_SAMPLING_FREQ 8928,0
#define GOERTZ_NOISE_BLANKER_INITIAL_MS 6
#define GOERTZ_TARGET_FREQ 558,0
#define GOERTZ_SAMPLES 64
```

```
#define GOERTZ_MAGNITUDE_LIMIT_LOW 100
#define GOERTZ_MAGNITUDE_THRESHOLD 0,6
#define GOERTZ_MOVING_AVERAGE_FILTER 6
```

Avant de faire des changements, s'il vous plaît lire les notes dans le code source. La fréquence d'échantillonnage dépend CPU et il existe une relation mathématique entre la fréquence d'échantillonnage, la fréquence cible, et nombre d'échantillons.

L'Arduino Due dispose d'une horloge de 84 MHz, de sorte que la fréquence d'échantillonnage sera différent de l'Arduino Uno et Mega qui ont tous deux une horloge de 16 MHz. Pour la raison, vous pouvez utiliser ces paramètres:

```
#define GOERTZ_SAMPLING_FREQ 46872,0
#define GOERTZ_SAMPLES 168
```

Pour interfacer l'audio avec l'Arduino, consultez [la page du projet de Hjalmar \(http://www.skovholm.com/cwdecoder\)](http://www.skovholm.com/cwdecoder) pour le circuit. C'est très simple. Une résistance de 10 k ohms passe de + 5V à la broche analogique, et une résistance de 10 k ohms est placée à partir de la broche à la masse analogique. Cette sollicite la broche analogique à +2,5 volts. Le signal audio est couplée à la broche analogique par l'intermédiaire d'un condensateur de 0,1 uF.

En ce qui concerne le réglage des signaux, je l'ai constaté que la DSP décodeurs mieux quand les filtres de réception sont larges. Il est contre-intuitif, mais les filtres CW étroites semblent faire le décodage DSP pas effectuer ainsi. En outre, le niveau audio optimale semble être juste un peu au-dessus du seuil où la détection de tonalité se produit. Une LED utilisant la broche de sortie de `cw_decoder_indicator` est très utile dans la détermination de ce point.

Le décodeur CW est encore un peu expérimentale et il est prévu d'améliorer l'algorithme de décodage.

Serial Ports multiples

Certains modèles comme les Arduino Mega ont plusieurs ports série. Avec ce code de manipulateur, il est possible d'exécuter deux ports série simultanément. Un port peut fonctionner émulation Winkey, l'autre peut exécuter le Command Line Interface, ou les deux peut exécuter la CLI.

Pour utiliser cette fonction, activez `FEATURE_COMMAND_LINE_INTERFACE_ON_SECONDARY_PORT` dans `keyer_features_and_options.h`. (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_features_and_options.h)

Cela permet à un Command Line Interface sur un port série secondaire de votre choix, défini dans `keyer_settings.h`:

```
#define SECONDARY_SERIAL_PORT & Serial1
#define SECONDARY_SERIAL_PORT_BAUD 115200
```

Si vous activez `FEATURE_WINKEY_EMULATION` et `OPTION_PRIMARY_SERIAL_PORT_DEFAULT_WINKEY_EMULATION`, le port série primaire passe en mode d'émulation Winkey au démarrage. Le port série primaire est également défini dans `keyer_settings.h`:

```
#define PRIMARY_SERIAL_PORT & Serial
```

Si vous maintenez le bouton de commande au démarrage, le port série primaire passe en mode Command Line Interface.

Pour résumer certaines combinaisons de configuration:

`FEATURE_COMMAND_LINE_INTERFACE` (seulement) - CLI sur le port principal ("Serial0")

`FEATURE_WINKEY_EMULATION` (seulement) - Winkey sur le port principal ("Serial0")

`FEATURE_COMMAND_LINE_INTERFACE + FEATURE_WINKEY_EMULATION + OPTION_PRIMARY_SERIAL_PORT_DEFAULT_WINKEY_EMULATION`: Winkey sur le port principal ("Serial0") par défaut, maintenez le bouton de commande au démarrage pour les CLI

`FEATURE_COMMAND_LINE_INTERFACE + FEATURE_WINKEY_EMULATION`: CLI sur le port principal ("Serial0") par défaut, maintenez le bouton de commande au démarrage pour Winkey

`FEATURE_COMMAND_LINE_INTERFACE + FEATURE_WINKEY_EMULATION + Winkey` sur le port principal ("Serial0") par défaut, maintenez le bouton de commande au démarrage pour les CLI sur le port principal ("Serial0"), CLI sur le port secondaire (Serial1) tout le temps

`FEATURE_COMMAND_LINE_INTERFACE + FEATURE_COMMAND_LINE_INTERFACE_ON_SECONDARY_PORT`: CLI à la fois sur le port principal ("Serial0") et le port secondaire (Serial1) tout le temps

Profils matériels

Différents profils matériels peuvent être activées lors de la compilation dans le [keyer_hardware.h](https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_hardware.h) (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_hardware.h) fichier. En l'absence de profils matériels décommenté dans ce fichier, le `keyer_features_and_options.h` normale, `keyer_settings.h`, et les fichiers `keyer_pin_settings.h` sont compilées. Si un profil matériel est décommentée, un autre ensemble de fichiers est utilisé:

HARDWARE_NANOKEYER_REV_B (NanoKeyer) (<https://nanokeyer.wordpress.com/nanokeyer-info/>)

```
keyer_pin_settings_nanokeyer_rev_b.h
```

```
keyer_features_and_options_nanokeyer_rev_b.h
```

```
keyer_settings_nanokeyer_rev_b.h
```

HARDWARE_OPEN_INTERFACE (Ouvrir (http://remotegth.com/open-interface.php)Interface)

```
keyer_pin_settings_open_interface.h
```

```
keyer_features_and_options_open_interface.h
```

keyer_settings_open_interface.h

Ces fichiers de profil matériel de remplacement sont préconfigurés pour correspondre au matériel et fournir un moyen facile et rapide à compiler. Plus de profils matériels seront ajoutés plus tard.

Arduino raison Hardware

Pour compiler le code pour le microcontrôleur Arduino Due, `HARDWARE_ARDUINO_DUE` uncomment dans `keyer_hardware.h`. (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/blob/master/keyer_hardware.h)

La raison n'a pas de mémoire EEPROM comme les autres cartes Arduino. Donc, soit vous devez exécuter le code sans fonctionnalité EEPROM, ou installer une mémoire EEPROM externe. Soutien à la [E24C1024 EEPROM](http://www.mouser.com/Search/ProductDetail.aspx?R=CAT24C256LI-Gvirtualkey6980000virtualkey698-CAT24C256LI-G) (<http://www.mouser.com/Search/ProductDetail.aspx?R=CAT24C256LI-Gvirtualkey6980000virtualkey698-CAT24C256LI-G>) est disponible; compiler `FEATURE_EEPROM_E24C1024`. Si vous ne l'installez pas de matériel EEPROM externe, vous ne pouvez pas compiler dans `FEATURE_MEMORIES` et tous les réglages seront volatils (ils ne survivront pas un redémarrage). Vous noterez également que le manipulateur fait bip-bip-boop boop-boop-bip-au démarrage pour indiquer qu'il est en cours d'initialisation avec des réglages "usine". Ceci est parce qu'il n'y a pas d'EEPROM pour tirer paramètres à partir et le code pense qu'il est démarré pour la première fois.

La compilation de code

Toutes les fonctionnalités ne tiennent pas sur une carte Arduino Uno simultanément. Si le code compilé va sur environ 28.5K, le téléchargement d'un stock Uno échouera. Le Nano détient un peu plus de un stock Arduino.

Vous pouvez graver un autre chargeur de démarrage à votre Uno appelé [Optiboot](http://code.google.com/p/optiboot/) (<http://code.google.com/p/optiboot/>) qui permettra de libérer un 1.5K d'espace supplémentaire du programme de bourrer des fonctionnalités supplémentaires à votre Uno.

L'Arduino Mega sera géré l'ensemble du "neuf verges" compilées et est un fun board. L'Arduino Due sera également exécuter tout le code. (<http://arduino.cc/en/Main/ArduinoBoardMega>)

Divers Remarques

Ne pas activer la fonction de potentiomètre si vous ne disposez pas d'un potentiomètre raccordé, sinon le bruit sur la broche sera faussement déclencher des changements de vitesse. Aussi, ne pas permettre `FEATURE_BUTTONS` sauf si vous avez les résistances correspondantes sur l'axe de bouton connecté. Si la broche de bouton analogique n'a pas +5 volts sur elle, le manipulateur ne démarre pas car il pense qu'il ya une dépression de touche en cours.

Le K3NG Arduino manipulateur ne fonctionnera pas avec [Logger16](http://www.logger32.net/index.html), [Logger32](http://www.logger32.net/index.html), [Logger64](http://www.logger32.net/index.html), [Logger128](http://www.logger32.net/index.html) et [Logger256](http://www.logger32.net/index.html). (<http://www.logger32.net/index.html>) Je ne l'ai pas testé [Logger1024](http://www.logger32.net/index.html) ou [Logger2048](http://www.logger32.net/index.html), mais il ne fonctionnera probablement pas avec eux non plus. Les tentatives visant à interfacer ce manipulateur de toute version de [Logger](http://www.logger32.net/index.html) peut entraîner dans votre carte Arduino fumer ou peut-être éclater en flammes. Contactez-les (dé) des gens sympathiques de soutien sur le [groupe Yahoo Logger](https://groups.yahoo.com/neo/groups/hamlogger/info) (<https://groups.yahoo.com/neo/groups/hamlogger/info>) de l'aide pour cette question. Soyez sûr de boire une bière blonde ou 32 par la suite.

Arduino LLC contre Arduino SRL

S'il vous plaît noter que le véritable organisation Arduino est [Arduino LLC](http://www.arduino.cc/) (<http://www.arduino.cc/>) au [arduino.cc](http://www.arduino.cc/), pas [Arduino SRL](http://www.arduino.cc/) au (<http://www.arduino.cc/>) [arduino.org](http://www.arduino.org). Si vous avez acheté une carte Arduino depuis environ Mars 2014, avec [arduino.org](http://www.arduino.org) sur elle, ce conseil ne prend pas en charge l'organisation ou le développement de projets Arduino Arduino et le code. Encourager les revendeurs vous achetez des produits Arduino de laisser tomber les produits Arduino SRL et portez ceux qui soutiennent l'organisation Arduino LLC.

[Arduino modèles spécifiquement offerts par Arduino SRL comme le Yun et Zero et l'interface IDE Arduino SRL fourchue ne seront pas pris en charge par ce projet.](#)

Soutien

S'il vous plaît consulter [cette page](http://blog.radioartisan.com/support-for-k3ng-projects/) (<http://blog.radioartisan.com/support-for-k3ng-projects/>) pour obtenir des informations de support. Les demandes de fonctionnalités et de rapports de bogues sont documentés et suivis sur GitHub. (https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/issues)

Je vous encourage à expérimenter avec le code, de le personnaliser, en tirer des leçons, et avoir du plaisir. Voilà ce que la radio amateur est tout au sujet. Toutefois, si vous êtes un programmeur novice, s'il vous plaît ne me demandez pas de travailler sur votre code piraté pour mettre en œuvre une application spécifique que vous cherchez. Si vous souhaitez pour moi de développer du code pour un morceau de matériel spécifique ou un périphérique, vous pourrez peut-être me intéresser à faire cela en me envoyer un morceau de matériel (gratuit) pour développer avec et à utiliser.

Je ne suis pas un expert ou programmeur professionnel. Je tends à écrire du code lisible avec suffisamment de commentaires si souvent clairsemés. (Bon code ne devrait pas besoin de beaucoup de commentaires.) Je évite les complexités que certains Hotshot C ou C++ programmeurs peuvent faire que le but ici est d'avoir du plaisir, ne pas montrer comment brouillé Je peux faire mon code. Sans doute, il existe des moyens meilleurs ou plus efficaces de faire certaines choses dans le code.

Amuse toi bien!

Hardware, les extensions, les contributions des utilisateurs, d'autres sources de soutien, etc.

Oscar, DJ0MY, propose un kit de (<http://nanokeyer.wordpress.com/nanokeyer-info/>) matériel, en utilisant un Arduino Nano (fourni par l'utilisateur). Le kit dispose d'un potentiomètre de vitesse, opto-isolées TX et PTT sorties, trois boutons de mémoire et un connecteur de clavier PS2. Oscar fourni des tests, en particulier pour l'émulation de protocole d'interface K1EL Winkey, et de nombreuses idées de développement.

Dietmar, DL2SBA, a créé quelques extensions au (http://dl2sba.com/index.php?option=com_content&view=article&id=131:nanokeyer&catid=15:shack&Itemid=27#english) matériel, y compris les banques de commutation de touche.

Marc, F6ITU, a créé une page du Wiki (<http://wiki.electrolab.fr/Projets:Perso:2012:ArduiKeyer>) (In English) décrivant le projet de manipulateur et les plans d'un bouclier Arduino. Il ya aussi une bibliothèque de clavier patch PS2 suppléant européenne / français (?) De la localisation du clavier.

Hajos Kontrapunkte a écrit à propos de son expérience (<http://hajos-kontrapunkte.blogspot.com/2012/04/arduino-k3ng-cw-keyer-and-lcd-shield.html>) la construction du manipulateur.

Stewart, VA3PID, a écrit un article sur le manipulateur dans le bulletin Scarborough Amateur Radio Club, longueur (<http://ve3we.org/wp-content/uploads/2011/10/wavelength201110.pdf>) d'onde.

Owen, VK1OD, a contribué code et [la chronique de son projet Arduino à l'aide de ce \(http://vk1od.net/module/K3ngKeyer/index.htm\)](http://vk1od.net/module/K3ngKeyer/index.htm) code.

Gerd, DD4DA, maintient [un port du code de manipulateur pour l'AVR Studio 6 \(http://sourceforge.net/projects/k3ngkeyer4as6/?source=directory\)](http://sourceforge.net/projects/k3ngkeyer4as6/?source=directory) IDE. Gerd a fourni des conseils de code, des corrections de bugs et des idées et commentaires

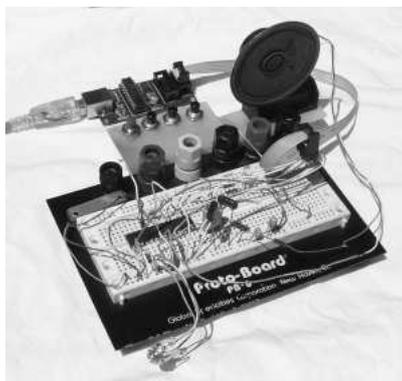
[Hamshop.cz \(http://hamshop.cz/\)](http://hamshop.cz/) propose un kit de manipulateur sur ATmega328 avec le bootloader Arduino qui exécute ce code.

Chris, K4FH, des dépiages, des idées, le code, et la rétroaction

Chis, W0ANM, fourni tests et retours

Marcin, SP5IOU, fourni le code, les tests, les idées et commentaires

Peter, NI6E, a permis d'identifier les bugs et les fonctions de test. Voici sa discrète manipulateur de composant sur une planche à pain:



(<http://radioartisan.files.wordpress.com/2011/03/arduino-keyer-387.jpg>)

Ryan, KC2ZWM, contribué code.

[RemoteOTH \(http://remoteqth.com/\)](http://remoteqth.com/) offre l'[Open Interface \(http://remoteqth.com/open-interface.php\)](http://remoteqth.com/open-interface.php) qui se déroule ce code.

Jim, W2XO, à condition code.

Le projet de loi, W9BEL, à condition tests.

Vincenzo, IZ0RUS, fourni des corrections de bugs.

Rob, W7FJ, fourni des corrections de bugs.

Le projet de loi, W9BEL, à condition tests, le code et corrections de bugs.

Giorgio, IZ2XBZ, contribué code et traductions

Tim, KF4BZT, a contribué des idées et des essais et a écrit [cet excellent \(https://kf4bzt.wordpress.com/2015/08/06/arduino-cw-keyer-project/\)](https://kf4bzt.wordpress.com/2015/08/06/arduino-cw-keyer-project/) article.

Dave, KD7SI, fourni un correctif de documentation.

Si vous avez cotisé et je avez omis de vous énumérer ci-dessus, s'il vous plaît écrivez-moi!

Je voudrais donner *des remerciements particuliers* au personnel d'un programme d'exploitation forestière concours populaire sans nom pour avoir refusé de fournir toute l'aide à mettre en œuvre un certain fonctionnalité et m'a incité à créer une meilleure solution technique avec d'autres qui étaient prêts à aider.

DXpeditions

Je vais faire don des pièces de manipulateur ou unités de manipulateur réunis pour DXpeditions. S'il vous plaît me contacter à anthony bon point arobase gmail point com pour discuter si vous organisez une expédition DX.

[MJ / ON6NB DXpedition utilisant le K3NG manipulateur fonctionnant sur du matériel nanoKeyer \(http://users.telenet.be/on4ann/MJ/index.html\)](http://users.telenet.be/on4ann/MJ/index.html)
(fournis peuvent 2013)

Kitting

Si vous vendez des kits d'utiliser mon code pour un bénéfice, je vous demande de me faire parvenir gratuitement un kit à titre de courtoisie. Partager l'amour. :-)

Le code

Maintenant que vous avez lu toute la documentation, vous serez récompensé avec le code source. :-)

Le code source est situé sur [GitHub](https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer). Cliquez sur le *téléchargement Zip* bouton en bas à droite pour obtenir tout le code dans un fichier ZIP.)
(https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer)

Les anciennes versions de code peuvent être trouvés ici. Cliquez sur le commit vous êtes intéressé, cliquez sur *Parcourir les fichiers* et vous trouverez un *Download ZIP* bouton que vous pouvez utiliser pour télécharger ce git commit particulier / Version.
(https://github.com/k3ng/k3ng_cw_keyer/commits/master)

Contributions de code et des fonctions d'aide de tests sont les bienvenus!

G+ (<https://plus.google.com/111145382530199279826?rel=author>)

370 réponses à "Arduino Module CW"

1. Ping: [Bienvenue «Radio Artisan](#) ·

o [k3ng Le 30 octobre 2012 à 21h23](#) · ·

Afin d'accueillir la croissance de l'intérêt, le soutien à tous mes projets et toutes les discussions ont été déplacés vers ce groupe Yahoo: <http://groups.yahoo.com/group/radioartisan/>. Les commentaires sur le blog zones sont désormais désactivés. Merci à tous pour votre soutien.
73 Goody

o [Rouge-gorge Le 23 juillet 2013 à 22h36](#) · ·

Bonjour à tous

juste de terminer une nanokeyer mais ne semblent pas pouvoir télécharger le "Firmware Upload Guide".
Toutes les questions ou suggestions connus pour une autre source?

o [radioartisan Le 23 juillet 2013 à 23h51](#) · ·

Salut Robin. Où êtes-vous tentez de le télécharger à partir? Mise à jour du firmware est pas trop difficile, il est de la même façon que vous souhaitez télécharger une nouvelle esquisse à un Arduino. Vous devez sélectionner les caractéristiques et les options appropriées dans le code source, les instructions sur cette page.

o [rouge-gorge Le 24 juillet 2013 à 01h04](#) · ·

Oh, je suis en train de télécharger à partir de [k3ng nanometer.WordPress.com/downloads](http://k3ng.nanometer.wordpress.com/downloads)
Robin

o [radioartisan Le 24 juillet 2013 à 01h09](#) · ·

Essayez ce lien: <http://nanokeyer.files.wordpress.com/2012/01/nanokeyer-firmware-upload-guide.pdf>

2. [Chris Le 15 mars 2011 à 21:32](#) · ·

Excellent! Vous ne pouvez pas attendre de l'essayer ..

73, Chris

3. [Chris Le 17 mars 2011 à 14:50](#) · ·

Pouvez-vous mettre la source dans un fichier zip. Je ne peux pas faire un copier / coller correctement la source.

Merci!

4. [Hermann AJ4ZS 14 mai, 2011 à 01:37](#) · ·

Ceci est génial !. Un grand merci pour le partage! Je ne savais pas combien vous pouvez emballer dans ce petit Arduino!
Je l'ai copié le code et il fonctionne parfaitement.

vy 73 de Hermann AJ4ZS / DL8MCP

5. [Oscar DJ0MY 17 mai 2011 à 18:50](#) · ·

Grand projet. Impatient pour la première expérimentale mode d'émulation Winkeyer :-)) 73 de DJ0MY

6. [Nattes 30 mai, 2011 à 16:33](#) · ·

Enfin!

Toute demande de jambon utile pour Ham Radio pour l'Arduino. Fait quelques tente moi-même mais votre code roche ... Excellent travail ... à la recherche également de FWD à la "mode" Winkeyer .. Jetez un Winkeyer par ma microHAM aujourd'hui, mais je tiens à tourner les choses à distance quelques fois.

Continuez votre bon travail

De Mats 73

7. [scruss 11 juin 2011 à 16:07](#) · ·

Si je devais exécuter ce comme un clavier USB-manipulateur que - en dehors de ne pas connecter tous les autres palettes et accessoires - vous ne verriez pas tous les problèmes en cours d'exécution ce juste comme un clavier de coupe-bas seul appareil?

o [k3ng 11 juin 2011 à 16h38](#) · ·

Vous ne pouvez pas connecter simplement un clavier à elle (vous avez encore besoin d'un ordinateur avec un programme de terminal se connectant au port COM), mais oui, il fonctionnera très bien sans une pagaie comme toutes les commandes nécessaires pour contrôler sont disponibles dans la commande interface de ligne.

Si vous êtes à la recherche de simplement connecter un clavier directement à l'Arduino (ordinateur), je peux probablement cette fonctionnalité dans le code afin assez court. Permettez-moi de savoir si cela est ce que vous recherchez et travaille quelque chose :-)

73

o [scruss 11 juin 2011 à 17:10](#) · ·

Merci - ce que je pensais, mais je voulais vérifier. Et non, je ne suis pas intéressé par la connexion d'un clavier USB directement, même si le potentiel de la Uno pour HID est là.

73 de VA3PID

8. [Oscar 11 juin 2011 à 20:01](#) · ·

Salut Anthony, est-il tout progrès sur la "émulation" Winkeyer - êtes-vous toujours l'intention de travailler sur elle?

o [k3ng 12 juin 2011 à 00:35](#) · ·

Salut Oscar. Malheureusement il n'y a pas de nouveaux progrès à signaler. Je vais quand même essayer d'obtenir le travail d'émulation, mais je l'ai soumis une demande de fonctionnalité à N1MM pour la fonctionnalité de soutenir manipulateurs externes "génériques".

9. [Art Peters 7 juillet 2011 à 21h28](#) · ·

Tony -

Je viens de terminer l'assemblage de ma version de votre manipulateur Arduino.

Il est étonnant, merci pour les fils, je me suis fait quelques changements qui conviennent mieux à mes besoins, je ne sais si ce sont des améliorations autant que la couture ... comme un costume sur mesure de vêtements. Pourtant tout cela est arrivé à partir de votre base, merci. Je vous enverrai mes changements minimes ainsi que des photos de l'unité achevée une fois qu'il est monté.

Merci encore!

73,

Art
K0ACP

o [k3ng 7 juillet 2011 à 21:48](#) · ·

Art Salut. Bonne affaire! S'il vous plaît envoyez-moi faire vos personnalisations. Si vous voyez un besoin pour eux, sans aucun doute quelqu'un d'autre sera ainsi et je peut être en mesure de les intégrer en tant options. Voilà la grande chose au sujet des déclarations de définir et code modulaire; vous pouvez ajouter et supprimer facilement les options au moment de la compilation.

Merci de me laisser tomber une note. Je l'aime quand les gens peuvent bénéficier à partir du code !! :-)

73

Goody
K3NG

o [Chris Fowler Le 29 juillet 2011 à 02h31](#) · ·

Art,

Je voudrais voir comment vous avez monté la vôtre. Vous cherchez des idées pour le mien aussi.

73,

Chris k4fh

10. [Ken N9VV Le 24 juillet 2011 à 16:56](#) · ·

S'il vous plaît jeter un oeil à la "OpenQRP« projet K1EL. Steve a créé un émetteur-récepteur de 40M complète en utilisant un processeur Arduino avec tous ses célèbres K1EL WinUSB fonctions de manipulateur et les fonctions de contrôle du système. [Http://www.openqrp.org](http://www.openqrp.org)

merci,

dit dit

72/73 de Ken N9VV

CFO # 287

o [k3ng Le 25 juillet 2011 à 00h55](#) · ·

Salut Ken. Lorsque vous avez mentionné le projet OpenQRP me retour en Mars, je rejoins le site et a également proposé de faire du bénévolat un peu de temps de codage pour le projet. Personne ne m'a pris mon offre, mais mon offre tient toujours. Il ressemble à un bon projet.

Je dois mentionner que ce ne est pas mon but ici pour rivaliser avec le Winkey ou tout autre projet de manipulateur. Comme je viens de l'Arduino et le codage, et je voulais mettre en œuvre mon PIC manipulateur sur la plateforme Arduino. Le projet a pris une vie propre et il fait beaucoup plus que mon projet de manipulateur PIC a fait. Certes je crois que je suis devenu accro à l'Arduino.

73
Goody
K3NG

11. Oscar DJ0MY Le 25 juillet 2011 à 18h06 · ·
Salut Ken et Goody,

de ce que je peux lire sur son site K1EL n'a jusqu'à présent mis en œuvre son code de manipulateur (à partir de ses stands manipulateurs seul comme le K12) dans le firmware QRP-Radio ... pas le Winkeyer.

La raison est tout simplement parce que son matériel de QRP actuel ne forsee pas un port série RS232 ou le port USB pour la connexion externe à un ordinateur (serait une belle addon, cependant).

73 Oscar

12. Chris Fowler Le 29 juillet 2011 à 00:04 · ·

Je dois ce pain est monté à bord. Avez-vous mis sur encore un PCB?

73,
Chris k4fh

- o k3ng Le 29 juillet 2011 à 21:51 · ·

Je suis trop occupé logiciel informatique pour mettre toute :-)) matériel Depuis l'émulation de l'interface Winkey est assez bien fait, je vais me concentrer sur la fonctionnalité du clavier PS2 pour un peu et après que je pense que je vais concevoir un codage bouclier manipulateur.

13. Art Peters Le 29 juillet 2011 à 22h18 · ·

Goody et l'équipe,

Je l'habitude construction laid sur un proto-bouclier pour mon effort et branché que dans une carte Arduino Uno, quand je reçois parfois, je peux essayer une mise en page personnalisée de PCB expresse.

Je l'ai fait commander une boîte de Mouser P / N: 546-1455N1602BK Hammond Boîtiers, boîtes et coffrets 6.3 x 4.06 x 2.09 Ceci est une boîte en aluminium avec embouts en plastique et fonctionne très bien.

Depuis que je suis une seule plate-forme, je ne connectée en place une ligne d'émetteur-récepteur unique. Aussi, plus tard, je vais soit poster un lien vers la nomenclature de Mouser ou coller une copie de lui ici.

Wow le manipulateur fonctionne très bien!

Goody, merci pour mettre ce là-bas.

783,

Art
K0ACP

14. Chris Fowler Le 30 juillet 2011 à 00h08 · ·

Pouvez-vous poster quelques photos quand vous faire couper? Certaines personnes frette sur le circuit et ce qui est à l'intérieur. Je suis un de ceux qui va utiliser laid, insecte mort, etc et ne pas occuper mais ne vous inquiétez pendant des heures sur l'enceinte parfaite. Je prévois sur la construction de deux de ces 2 stations CW pour une utilisation lors d'un événement spécial en Octobre. [Http://www.qrz.com/db/k4l](http://www.qrz.com/db/k4l)

73,
Chris k4fh

15. Erik 5 août 2011 à 11h07 · ·

OUAH!!!

Awsome travail que vous avez fait!

73 de SM0RVV de TNX

16. k3ng 5 août 2011 à 12h04 · ·

Merci à tous pour vos aimables paroles :-)

Ce week-end je ai une autre mise à jour sortir. L'émulation de l'interface Winkey est maintenant 99% complet et je fais grandes mises à jour de la fonctionnalité du clavier PS2 serait doit obtenir pour le niveau d'achèvement de 95% avec la combinaison de touches CTRL pour régler la plupart des paramètres et de la programmation de la mémoire. Aussi avec cette mise à jour le nombre de mémoires peut être facilement changée lors de la compilation et le clavier PS2 sera en charge jusqu'à 12 mémoires et de la CLI soutenir 9. Si quelqu'un veut plus de souvenirs soutenus avec les boutons, faites le moi savoir et je vais travailler sur un schéma de multiplexage bouton. Je vais aussi à trouver un moyen de soutenir plusieurs lignes d'émission et de l'avoir plus facile à configurer lors de la compilation. Je veux être en mesure de basculer entre plusieurs plates-formes dans la cabane sans changer de câbles.

Après cette mise à jour, je pense que je peux travailler sur la fonctionnalité I2C et écran LCD I ai pensé.

73
Goody

- o Chris Fowler 5 août 2011 à 13h23 · ·

Bon, est-il assez de place pour toutes ces améliorations :) Je activé la fonctionnalité de la pratique la nuit dernière et l'IDE eu un ajout d'émission. Après l'envoi de certaines des choses qu'il se plaignait que l'ONU avait cessé de répondre. Je pense que le code compilé est d'environ 30k. Probablement juste un problème sur ma machine Ubuntu.

Je vais devoir fusionner vos mises à jour avec certains de mes changements mineurs. En lieu et place de la fonction de la pratique, vous pouvez ajouter une commande qui fixera `key_tx = 0`. Cela permettra aux gens d'utiliser le manipulateur comme un oscillateur de pratique. Je suppose que la personne non-lazy pourrait suffire de débrancher le câble de tx de leur radio à la place :). Le résultat serait le même.

Sur le multiplexage, vous pouvez utiliser un port analogique et ensuite utiliser des résistances. Vous pouvez également utiliser un multiplexeur 4051. Je pensais à changer le code pour obtenir plus de souvenirs en ajoutant des boutons, mais la réalité est que mon cas va être emballé si je plus! A la maison, je l'utilise une interface série I construit et CwType. Dans le domaine Je l'utilise AA0ZZ. Le AA0ZZ dispose de 3 mémoires et je ne l'ai jamais couru dans un problème où cela avait pas suffi. Il est toujours bon vous envisagez de si pour d'autres qui veulent 20 boutons sur un cas, ils peuvent avoir ces.

Je l'ai été en appréciant de jouer avec cette chose et il consomme beaucoup de mon temps.

Si vous utilisez Cad aple et que vous souhaitez partager le fichier pour la version qui se trouve sur cette page Je serais intéressé à jeter un PCB pour elle.

73,
Chris k4fh

- [Chris Fowler 5 août 2011 à 14:50](#) · ·

Zut. Je pense que je l'ai joué avec le code 07/18. Il ya beaucoup de différences entre ce qui est ci-dessus et ce que je dois.

17. [k3ng 6 août 2011 à 14h22](#) · ·

Nouveau code affiché. Notez que les fichiers de bibliothèque PS2Keyboard modifiés sont affichés ici maintenant, au lieu de seulement les modifications de code. Les modifications d'ajouter le support pour les combinaisons de touches CTRL devenaient trop vaste pour se contenter d'énumérer les modifications.

- [Chris Fowler 9 août 2011 à 18:54](#) · ·

Je ne l'ai pas branché mon alimentation à l'ONU si cela peut être soulagée. Chaque sous Linux le port est ouvert, il réinitialise l'Arduino. Je dois le mode WINKEYER réglé par défaut et je devais pas dire HI lors de l'utilisation CwType. Pourrait être lié à la synchronisation et le vin, mais si elle ne dit HI CwType erreur qui serait restée sans réponse.

Je l'ai presque eu mon boîtier complet et il semble bon. Je ne devais ambiante pendant 5 boutons. Payé 2 \$ pour le cas lors d'une hamfest. Plastique donc je espère que cela ne cause pas de problèmes avec le manque de blindage. Jusqu'à présent, je suis en mesure de TX à 20w dans ma cabane.

Chris

18. [Chris 9 août 2011 à 02h53](#) · ·

Salut Goody,

Je ne l'ai pas trouvé la PS2Keyboard bibliothèques mises à jour sur votre site.

Hâte d'essayer cette version sur. Je devais encore des problèmes avec la dernière version et l'espacement en CW (très très long délai entre les mots avec le clavier).

À votre santé,

- [k3ng 9 août 2011 à 11h01](#) · ·

Les fichiers .h et .cpp modifiés sont au-dessus, à droite ci-dessous le code principal

- [Chris Le 10 août 2011 à 00h32](#) · ·

Comment pourrais-je ai manquer ça!? Tnx, 73

19. [k3ng Le 14 août 2011 à 17h21](#) · ·

Code mis à jour et schématique affichés. Capacité multi-émetteur est désormais mis en œuvre en utilisant plusieurs lignes PTT plutôt que plusieurs lignes de clés TX, et la ligne PTT (aujourd'hui de la ligne téléphonique pour l'émetteur 1) propose à la broche 13.

Je travaille actuellement sur le bouton multiplexage utilisant un résistances de broches et diviseur de tension analogiques afin de libérer des broches pour la prochaine fonctionnalité d'affichage LCD. Cela permettra également le nombre de boutons d'augmenter. Je pense jusqu'à 19 boutons au total (un bouton de commande, 12 touches de mémoire, 6 touches programmables LCD). Le nombre de boutons serait facultatif, comme le ferait la fonctionnalité d'affichage LCD.

Merci à Oscar et Chris pour les rapports de bogues en cours et les idées d'amélioration de code. :-)

20. [Chris Le 18 août 2011 à 11:58](#) · ·

Je vois quelques problèmes avec l'envoi de caractère à la fois sur l'entrée et le clavier pagaie. Je vois que la vitesse CW commence en douceur et accélère légèrement, mais perceptible, 2, 3 mots par minute. Je ne suis pas sûr de ce qui se passe. Vous ne trouvez d'autres ce symptôme? Je vais télécharger le nouveau code plus tard ce week-end et de voir si cela fait des différences.

Sur une autre note, la question avec "l'espace" timing étant si longtemps (note précédente mesure) était un résultat de la puce ATMEL être mauvais. Je l'ai remplacé le processeur et le problème de synchronisation de l'espace suis parti.

Aussi, je ai ajouté un écran LCD de série simple avant le dernier code. Semblait fonctionner ok, juste besoin d'un peu de code formatage / de défilement supplémentaire. (En passant, je suis en utilisant le code non modifié lors de mes tests avec les problèmes de synchronisation indiquées ci-dessus.)

73, Chris

21. [Oscar DJ0MY Le 18 août 2011 à 18:35](#) · ·

Salut Chris,

Je eu un problème similaire avec changement de vitesse de code. Dans mon cas, il était lié à un speedpot manquant. Je compilé la partie speedpot même si je devais ne speedpot sur ma planche à pain.

Après avoir retiré l'option speedpot et re-compiler tout allait bien.

Le dernier code de manipulateur fonctionne la plupart du temps bien ici (mais je ne pas utiliser le clavier - seulement winkeyer Mode et palettes).

73, Oscar

22. [Chris Le 18 août 2011 à 22h22](#) · ·

Oscar, qui fait sens total Merci pour la réponse!

À votre santé,

Chris

23. [k3ng Le 21 août 2011 à 01h31](#) · ·

Mis à jour le code affiché. Ce code introduit lignes multiplexées boutons analogiques, alors maintenant jusqu'à 16 boutons (peut-être plus) sont pris en charge. Ceci est de libérer des broches pour la prochaine fonctionnalité LCD et également fournir plus de boutons pour "touches" d'affichage LCD. Répéter la mémoire peut maintenant être fait sans macros de mémoire (CLI: \, PS2 clavier: ALT-Fx, ou maintenez le bouton + palette de gauche).

Si vous voulez continuer à utiliser les anciens boutons (un bouton par broche) de FEATURE_LEGACY_BUTTONS #define décommentez. Je ne sais pas combien de temps je vais continuer à garder l'ancien code là.

o [Chris Fowler Le 21 août 2011 à 16h33](#) · ·

Wow, où trouvez-vous l'espace de programme sur la puce? Avez-vous mis à niveau?

Je l'ai acheté de goodies de Mal Mad Scientist environ 50 \$. Je vais construire un sur un de leurs PCB proto et puis le mettre dans une enceinte. Je l'utilise avec le soutien de CwType winkey mais après avoir lu un Winkey vs cwdaemon email sur QRP-L Je me débats sur la modification du circuit de soutenir RTS clavier. Cela rendrait la puce AVR fonctionnellement sans valeur, mais je pense plus sur les lignes de la RTS dans le circuit étant une option et non standard. La ligne RTS serait saisir TX1. Bien sûr, il pourrait être utilisé sur une broche d'entrée numérique, puis l'AVR pourrait saisir. Comme un passe à travers.

Chris

24. [k3ng Le 21 août 2011 à 18h15](#) · ·

Je ne peux pas tout faire rentrer dans un Uno. Cependant, je soupçonne la plupart des gens ne seront pas envie ou besoin de toutes les fonctionnalités dans une seule boîte. Je l'ai toujours pas obtenu un Mega, mais maintenant que je suis libéré un groupe de broches pour l'écran LCD je vais probablement attendre un peu. Mais ce sera cool de compiler tout le bataclan quelque temps et le télécharger sur un Mega ...

25. [James Michener Le 16 septembre 2011 à 15:04](#) · ·

Mouser est d'avoir une vente en ligne de la carte Arduino Mega. 46,55 \$ Pas un mauvais prix.

Je suis en cours d'exécution d'un Arduino Mega Icom IC-V routeur / Interface USB / décodeur de bande qui guérit problèmes pour ceux qui exécutent le ICOM PW-1 et un XCVR avec une interface informatique. Contactez K9JM pour plus d'informations

26. [scruss Le 21 septembre 2011 à 03h32](#) · ·

Nous venons de le manipulateur construit comme une série téléscripteur à CW simples USB. Avec câblage attention (et la force brute et de l'ignorance) je place un pot de contrôle de vitesse, deux boutons et un simple piézo comme un sondeur dans la boîte standard projet Arduino - <https://www.sparkfun.com/products/10088> - avec le câblage sur un Protoshield. A travaillé première fois! Fait une belle QSO avec un opérateur dans TN avec Fldigi decoder son CW. Merci!

(Aussi: comme un fervent utilisateur Hellschreiber, nous avons ** pour faire quelque chose à propos de cette police que vous avez utilisé ...)

73 de VA3PID

27. [Pete Cuire Le 21 septembre 2011 à 18h17](#) · ·

Cette petite section de la documentation est très important -

La compilation de code

Toutes les fonctionnalités ne tient pas sur une carte Arduino Uno simultanément. Je trouve que lorsque le code compilé va sur environ 29K, le téléchargement à l'ONU va échouer.

Ran dans ce avec une taille de code de 29004K et le message d'erreur est pas très utile ...

Changé mes options et il fonctionne très bien.

28. [scruss Le 21 septembre 2011 à 23h31](#) · ·

Je dois avoir de la chance; Je me suis 29962 octets pour travailler sur mon Duemilanove.

29. [k3ng Le 22 septembre 2011 à 00h53](#) · ·

On m'a dit par quelqu'un que le bootloader Uno dispose d'un bug qui provoque ce soit incapable de recevoir une charge de logiciel qui est plus grand que 28K ou 29K, et il ya un bootloader piraté / fixe que vous pouvez écrire sur votre Uno pour télécharger ces charges plus importantes. Je ne l'ai pas étudié cela, votre kilométrage peut varier.

30. [Chris Fowler Le 22 septembre 2011 à 00h56](#) · ·

Il ya un bug. Si vous avez un programmeur ISP vous pouvez programmer une nouvelle version de optiboot qui corrige ce bug.

31. [k3ng Le 22 septembre 2011 à 01h03](#) · ·

Ah, oui, il était Chris qui m'a dit. Merci, Chris. Un de ces jours, je dois télécharger cela et essayer.

32. [Chris Fowler Le 22 septembre 2011 à 17h37](#) · ·

Anthony,

Je suis presque fini avec ma propre construction en utilisant les planches EvilMad Scientist et Hammond enceinte. Je pense avoir trouvé un bogue dans votre schéma. Je suis en utilisant le schéma et le code Juillet. En mode Winkeyer quand je l'utilise une pagaie il semble se comporter de façon erratique. Il fonctionne quand je touche mais semble se bloquer ou fermer. Je ai ajouté 1K résistances sur D2 et D5 et cela semble résoudre le problème. Je vais fermer la boîte et l'essayer pendant un QSO. Ceci est tout nouveau pour moi, donc je ne suis pas sûr ce qui peut se passer mais je avoir une idée que trop de courant est tiré et la protection basse tension que je l'ai activé dans les fusibles est coups de pied et la puce est l'arrêt vers le bas. Vous pouvez modifier le nouveau schéma.

73,
Chris k4fh

- o [k3ng Le 23 septembre 2011 à 16:50](#) · ·

Vous alimentez ce via USB ou la prise coaxiale? Cela se produit lorsqu'il est connecté à une plate-forme ou tout simplement lors de son utilisation "sécher"? Les lignes D2 et D5 ne devraient pas être en mesure de charger le bas l'alimentation car ils sont juste d'être tiré vers le haut avec une résistance de tirage internes, probablement de l'ordre de 1K ou plus. Voyez-vous bien la ligne V + se chargés vers le bas avec un voltmètre?

- o [Chris Fowler Le 23 septembre 2011 à 16h53](#) · ·

Je alimenter via un chèque coaxial DC en utilisant la mise hors tension du bus USB. Qu'est-ce que je l'ai vu une chute de tension après cela se produit. Jusqu'à présent, avec le 1KS je ne peux pas sembler recréer cette. Je vais aussi essayer avec une pioche. Je pourrais également avoir un problème de puce puisque ce est celui que je construit à partir du sol. Je peux facilement commander une autre puce et le programmer.

33. [Chris Fowler Le 23 septembre 2011 à 14:36](#) · ·

Je ai une question pour tous les utilisateurs.

Quel est le mode que vous utilisez votre manipulateur quand d'exploitation sur le PC? Actuellement, je mienne ai programmé pour WinKey. Je dois 2 keyers informatiques. Je dois un homebrew qui utilise DTR / RTS. Circuit standard. Je tiens, celui que je suis programmé pour faire WinKey. Je lance Linux et utilise CwType. Il peut utiliser soit manipulateur. Je suis curieux de savoir si quelqu'un utilise la méthode de la CLI sur leur ordinateur. Je l'ai utilisé comme je faisais des expériences avec cela et fait un QSO, mais mon programme de terminal envoie et erads en mode brut de sorte qu'il était difficile à utiliser de cette façon. Je suppose que si je modifie mon programme de terminal pour envoyer en mode ligne le manipulateur serait pas confondre m'a tellement.

Je même débattu à propos de l'interface les RTS ou méthode DTR avec une broche numérique de sorte que si cette méthode a été nécessaire, pour un programme qui ne supporte pas WinKey, il pourrait être utilisé.

Il suffit de regarder pour utilisation commentaires.

73,
Chris k4fh

- o [k3ng Le 23 septembre 2011 à 16h52](#) · ·

Je vais ajouter une fonctionnalité soir pour basculer le comportement envoyer CLI CW entre la façon actuelle (envoyer des caractères immédiatement) et le mode "attendre un retour chariot". Il ne devrait pas être trop difficile à faire comme je l'ai déjà pause envoi de la capacité dans le code de tampon d'émission.

- o [Chris Fowler Le 23 septembre 2011 à 17h04](#) · ·

Est devrait probablement envoyer pic de mon manipulateur clos

De droite à gauche:
DC 5V
TTL
TX1
Paddle

Le collant bleu tient le conduit de lumière en place sur le front.

Ce n'a pas de boutons. Je ai construit ce d'être un manipulateur ordinateur uniquement. Il n'a paddle entrée de sorte que vous pouvez utiliser comme autonome, mais vous auriez aucune façon par la palette de programmer les mémoires. Il n'y a pas de ton côté puisque tous mes plates-formes ont une ST. mais vous ne pouviez pas obtenir de la rétroaction audio du mode de commande si vous étiez d'invoquer une certaine manière il.

Je voulais mettre un MAX232 sur le PCB, mais il n'y avait pas assez de trous. Je dois beaucoup d'USB PL2303 aux câbles TTL si je décide d'utiliser TTL que l'interface de l'appareil. Depuis que je ne suis pas en utilisant un chargeur de démarrage Je ne ai pas les problèmes de chargement l'ensemble du code.

Je puis ajouter les en-têtes de sexe masculin qui me permettront d'utiliser un cavalier pour aller de CLI pour WinKey. Cela nécessiterait une modification de code et vous auriez à ouvrir le boîtier Hammond pour changer de mode.

Je passais plus de temps et d'argent que si je viens d'acheter un MasterKeyer mais le Roi est l'éducation. Je peux construire rapidement manipulateurs spécifiques basés sur le code. Dans les petites enceintes.

Chris

- o [k3ng Le 24 septembre 2011 à 00h24](#) · ·

Chris, essayez ce code: <http://radioartisan.wordpress.com/k3ng-arduino-cw-keyer-code-in-testing/>

Cela ajoute une nouvelle commande CLI \ ^, qui active "attendre un retour chariot à envoyer CW".

34. [scruss Le 25 septembre 2011 à 23h29](#) · ·

Eh bien, alors que nous sommes le partage de photos: <http://scruss.com/blog/2011/09/24/k3ng-keyer-complete/>

Je peux avoir besoin d'ajouter un moyen d'accéder le bouton de réinitialisation, à partir de démarrage, ni ma boîte de Linux ou Mac peut créer un téléscripneur (= port série) pour le dispositif.

Une chose étrange est que la mémoire # 1 bouton semble hasard un cycle entre l'une des mémoires programmées. Dunno si elle est comment je l'ai télégraphié il. Le mode de bouton de commande fonctionne très bien, même si un peu gonflable.

Des cris de joie pour cette conception. Utilisation fldigi pour copier le code entrant, je me suis fait plusieurs QSO DX.

73 de VA3PID

- o [scruss 6 octobre 2011 à 13h41](#) · ·

Le problème de réinitialisation était parce que je sers d'un Duemilanove. Quand je échangé dans un Uno, tout a été douceur et de lumière.

35. [scruss 2 octobre 2011 à 03:15](#) · ·

Salut Anthony, je l'ai eu deux rapports que ma sortie de Hellschreiber est illisible avec votre manipulateur. Les deux ont été utilisées mi-QSO avec les opérateurs de Hellschreiber expérimentés. Je crus d'abord qu'il était le condensateur dans le circuit de manipulateur, mais en remplaçant qui avec un petit céramique fait aucune différence. Je serais heureux de vous aider essais, 'cos I ai intrigué plusieurs personnes avec l'idée d'un manipulateur Hellschreiber.

- o [k3ng 4 octobre 2011 à 00:10](#) · ·

Comment êtes-vous masquez l'émetteur? Utilisez-vous la sortie de l'effet local d'entrer dans l'entrée audio de la plate-forme (en mode SSB) ou en utilisant la touche de ligne CW avec l'émetteur en mode CW? Je pouvais voir où la sortie en créneau pourrait ne pas bien jouer. Ont les personnes qui ont fourni les rapports de réception prennent une capture d'écran de ce que le signal reçu ressemblait?

- o [scruss 6 octobre 2011 à 13:50](#) · ·

Je suis en utilisant la touche de ligne CW avec l'émetteur en mode CW. Je me suis aucun des captures d'écran des contacts, mais les descriptions comme incliné, barbouillé, le calendrier off, et illisible. Je devais revenir à la mode SSB Hellschreiber de Fldigi de maintenir une conversation. Je vais essayer une demande de capture d'écran la prochaine fois; il ya un opérateur de BRQ en Louisiane avec qui je l'ai échangé captures d'écran avant, et je peux demander à nouveau.

- o [k3ng 7 octobre 2011 à 00:19](#) · ·

Sonne comme un problème de synchronisation. Je devais jouer avec le calendrier un peu pour le faire afficher correctement pour moi. Pour une raison quelconque les valeurs d'origine, je calculés pour le code ne fonctionne pas. Je ne sais pas pourquoi.

Si vous lancez votre programme d'enfer et utilisez le micro de votre ordinateur pour copier le Hellschreiber de la sortie manipulateur d'effet local, vous devriez être en mesure de voir à quoi il ressemble et ajuster le calendrier. Changer le numéro de cette ligne dans la fonction de transmit_hell_pixel:

```
delayMicroseconds (4025);
```

36. [Chris Fowler Le 10 octobre 2011 à 12h45](#) · ·

Pourquoi ne WinKey besoin de faire EEPROM écrit. Je l'ai vu une fonctionnalité permettant de désactiver cela et la mienne est encore invalide. Au K4L je suis tombé sur un problème où N1MM ne serait pas travailler avec ESM sur mon manipulateur. Avec ESM sous tension, vous appuyez simplement sur Entrée pour envoyer les macros. Si vous frappez F1 à faire CQ et obtenir aucun retour vous suffit de frapper à nouveau ENTRER. Sur mon manipulateur fallait que je frappe F1. Nous avons ensuite installé le manipulateur K1EL et il a bien fonctionné. Je pense cela a quelque chose à voir avec cette fonctionnalité, mais je me demande aussi pourquoi il est même nécessaire et pourquoi il est si sacrément compliqué. Pourquoi ne pas simplement envoyer N1MM macros au lieu de mettre le manipulateur dans une certaine forme de l'Etat. Je suis de retour de l'île de Saint-Georges et le besoin de faire un peu plus de tests. Je suis nouveau au N1MM et ne l'utilise pas régulièrement.

Chris

- o [k3ng Le 12 octobre 2011 à 00h33](#) · ·

Winkey modifie certains paramètres qui sont des réglages non-volatiles, notamment la vitesse CW. Par défaut, le code ne pas écrire dans l'EEPROM, mais si vous activez stricte écrit qu'il fait. Je ne sais pas pourquoi quelqu'un voudrait faire cela, mais l'option est là. N1MM fait une routine de configuration après avoir initialement connexion au Winkey et chaque fois que vous envoyez un mémoire ou activer le clavier CW il définit quelques paramètres. Donc, il n'y a pas vraiment beaucoup d'un besoin de stocker les paramètres lors de l'utilisation Winkey.

Je ne suis pas sûr pourquoi N1MM ESM ne pourrait pas fonctionner. Je pense qu'elle fait les mêmes commandes qu'il fait pour l'envoi et la mémoire CW clavier (CTRL-K). Pouvez-vous obtenir une capture du port série lorsque vous faites N1MM ESM?

- o [Chris Fowler Le 12 octobre 2011 à 01h57](#) · ·

En mode ESM vous frapper F1 ou entrer pour envoyer CQ. Cela a fonctionné. Ce qui était étrange était que, après pas l'appelant en appuyant sur Entrée serait pas envoyer CQ. Je dois continuer à faire quelques tests.

37. [Chris Fowler Le 11 octobre 2011 à 21:25](#) · ·

Toute personne utilisant CQRLog avec cela? Je vais avoir quelques problèmes pour trouver à voir.

- o [k3ng Le 12 octobre 2011 à 00:35](#) · ·

Avez-vous ASR (réinitialisation automatique du logiciel) désactivé? Je eu des problèmes avec la DRH et ASR activé. Est-ce que le manipulateur envoyer des caractères aléatoires / errants lors de la connexion? Cela tend à indiquer ASR vissage choses.

- o [Chris Fowler Le 12 octobre 2011 à 01h55](#) · ·

Je ne suis pas pour autant que je sais. Je suis «à l'état brut". Je ne suis pas à l'aide de l'ONU. Juste les ATmega328 avec API. Je dois faire plus d'essais.

38. [Oscar DJOMY Le 18 octobre 2011 à 22h17](#) · ·

Salut les gars,

Je pourrais reproduire le problème de Chri, lorsque ASR est activé (= défaut Arduino config)

Je remarquai que le code de manipulateur ne serait pas renvoyer un numéro de version à N1MM pendant l'initialisation et chaque macro (peu importe si elles sont envoyées via les touches de fonction du PC ou via ESM retour frapper de mode) ne sont pas terminées par un octet d'état de C0 et donc N1MM raccroche parce il est en attente pour la transmission de mettre fin pour toujours

Comme Goody ponted sur vous devez désactiver ASR, otherwise la communication du port série est la création d'ennuis ...

Je l'ai testé en mode ESM (avec ASR désactivé sur l'Arduino) avec N1MM et il fonctionne parfaitement bien avec la dernière version manipulateur de croquis

Un moyen facile de désactiver l'ASR de matériel basé (réinitialisation automatique du logiciel) est de mettre un bouchon électrolytique 100-200uF entre les broches de réinitialisation et GND. Cela permet de maintenir la tension et ne permet plus le port série pour tirer la ligne brièvement vers le bas pour réinitialiser le microcontrôleur. De cette façon vous ne devez pas couper des traces de PCB ... ;-)

Ce mod est également essentiel pour utiliser le manipulateur avec d'autres logiciels tels que DRH, etc.

Seul inconvénient de disabeling ASR est que lorsque vous téléchargez une nouvelle esquisse modifiée à l'Arduino vous devez réinitialiser manuellement seulement dans une seconde ou lorsque les LED RXD / TXD commencent à clignoter.

73 de Oscar DJ0MY

- o [Chris Fowler Le 18 octobre 2011 à 22:25](#) · ·
Oscar,

Je l'ai abandonnée l'aide de l'ONU pour mon manipulateur. Je l'utilise la puce, 16MHz rock, casquettes, et quelques autres composants discrets. Mon installation ne supporte pas les ASR. Mon adaptateur USB-> TTL utilise uniquement TX, RX, et GND. Il n'y a aucune façon je pourrais réinitialiser le manipulateur lorsque je me connecte sur le port.

ESM fonctionne pour moi mais cela est ce qui échoue.

Appuyez sur Entrée pour envoyer F1. Cela fonctionne
Appuyez sur Entrée pour envoyer de nouveau sur F1. Cela ne fonctionne pas.

Si je remplace ce manipulateur avec le K1EL WinKeyer USB alors le dessus ne fonctionne. Je ne suis pas en mesure de traquer ce qui est à l'origine de ce comportement. Ce manipulateur fonctionne très bien pour CwType. Il ne fonctionnera pas avec CQRLog.

Je dois un programmeur de série Atmel ISP que je l'utilise sur mon build.

Ceci est ce que je suis en utilisant

```
#define CODE_VERSION "2011080501"
```

73,
Chris k4fh

- o [k3ng Le 18 octobre 2011 à 23h23](#) · ·

Oscar et Chris, lorsque le problème est présent, lorsque le programme tente de se connecter à Winkey, ne vous entendez un "bip boop" à partir du manipulateur? Cela indique qu'il a reçu une demande de connexion et il a initié la connexion. Si elle ne pense pas que la connexion est établie (pas boop-bip), il ne sera pas envoyer le numéro de version ou octets C0. Si vous rencontrez des problèmes de connexion ou il se connecte, mais vous rencontrez toujours des problèmes, et la capture du port série aiderait me déboguer.

BTW, je posté code mis à jour. Il n'y a pas eu de grands changements, juste des petits articles ici et là.

39. [Chris Fowler Le 18 octobre 2011 à 23:40](#) · ·

Je dois modifier le code pour faire le boop_beep par LED. Je ne l'écoute locale.

40. [Oscar DJ0MY Le 19 octobre 2011 à 19h19](#) · ·

Chris,

mon ESM fonctionne comme il se doit avec la dernière esquisse (pas celui qui Goody juste téléchargé, mais la révision précédente). Il me suffit de désactiver ASR

Si je appuyez sur Entrée, le texte de la F1 est déclenchée (CQ)

Je laisse la boîte de signe d'appel vide et appuyez sur Entrée à nouveau et CQ est de nouveau déclenché

Ce qui se passe encore et encore chaque fois que je frappe entrer

Lorsque je tape ensuite un SIEGENTHA d'appel dans la boîte d'appel et appuyez sur Entrée à l'appel + RST est envoyéetc.
(tout comme le mode ESM devrait être ...)

Si votre carte maison ne supporte pas clairement ASR ne peut pas être la question ...

Je voudrais essayer de re-programme avec la nouvelle esquisse et faire un peu de port série renifler si le problème persiste.

Je suggère d'utiliser le Freeware Serial Port Monitor et de surveiller les flux de données. Cela aide beaucoup avec Goody débogage ...

<http://www.serial-port-monitor.com/>

73, Oscar DJ0MY

- o [Chris Fowler Le 19 octobre 2011 à 19:31](#) · ·

J'avais peur de ça. Je vais faire un peu plus de travail. En utilisant la dernière esquisse peut exiger de moi de faire quelques modifications au code. Je vais vérifier et voir.

41. [Chris Fowler Le 19 octobre 2011 à 19:32](#) · ·

Y at-il quelqu'un ici qui est la construction d'un manipulateur "à l'état brut" en utilisant ce code? Si oui, je voudrais faire équipe afin que nous puissions discuter des idées sans se soucier Anthony. Si vous êtes intéressé s'il vous plaît envoyez-moi un message.

73,
Chris k4fh

42. *k3ng* [Le 19 octobre 2011 à 23h53](#) · ·

Je suis en mesure de tester N1MM ESM avec succès ce soir. Je ne l'ai pas eu un moniteur de série pendant un certain temps que l'essai gratuit celle que je servais manqué de temps et se désactivé. Donc, je pète une machine virtuelle fonctionnant XP et installé le Serial Port Monitor Oscar recommandé (malheureusement il ne fonctionnera pas dans Windows 7, donc je devais obtenir une boîte de XP en quelque sorte). Toute ESM fonctionne bien pour moi. En regardant la conversation de port série, N1MM envoie les mêmes octets comme si vous frappiez les touches sans ESM.

Peut-être que bientôt je peux carte de développement d'un circuit "de puce nue" pour tester cela.

43. *Ken N9VV* [Le 20 octobre 2011 à 16h58](#) · ·

Salut Goody, S'IL VOUS PLAÎT * * * * S'IL VOUS PLAÎT travail avec Steve K1EL d'incorporer votre manipulateur dans sa nouvelle OpenQRP.org kit. Je viens de terminer mon kit bêta et il est tout simplement une merveilleuse plate-forme. * MAIS * Il faut vraiment le style de saisie WinKey avec des fonctionnalités et des ajustements que vous avez créés. S'il vous plaît communiquer avec Steve et de travailler sur un certain calendrier pour l'incorporation de votre nouveau code étonnante dans son Arduino.

Merci,
72/73 de Ken N9VV

o *k3ng* [Le 21 octobre 2011 à 00h31](#) · ·

Je l'ai déjà été en contact avec lui; Je suis la moitié du chemin à travers la construction de mon kit bêta et devrait avoir achevé ce week-end.

44. *Oscar DJ0MY* [Le 21 octobre 2011 à 11h06](#) · ·

Salut,

juste une photo rapide de ma version perfo-conseil de l' manipulateur basé sur Arduino Nano:

<http://www.qrpforum.de/index.php?page=UserGalleryPhoto&photoID=301>

Ceci est une version "PC-manipulateur Seulement" pour remplacer mon vieux port LPT saisie câble avec mode winkeyer N1MM

Je suis toujours en attente pour mon PCB pour arriver en provenance de Chine pour faire un manipulateur décent, salut salut ...

Oscar, DJ0MY

o *Chris Fowler* [Le 21 octobre 2011 à 13h43](#) · ·

Oscar,

Je ne peux pas voir la photo. Je pense que la connexion est requise sur ce site.

Je suis intéressé par ce que vous avez fait. Tiens également à savoir où vous aviez fait vos conseils. Je posai sur un PCB à Eagle CAD, mais ne les ai pas envoyés à fabriquer. Je suis tombé sur un vendeur nommé 'Mal Mad Scientist' qui vend des PCB proto pour 3 \$ / ch. Vous voyez un exemple dans le pic ai posté de la mine. Je veux leur conseil, mais il peut faire peuplée rapide. Des deux côtés de la puce sont des domaines que vous pourriez installer une IC. Je voulais installer un MAX232 mais il n'y avait pas assez de trous. Je me suis retrouvé juste en utilisant directement TTL. TTL, de série ou USB, il est tout de même de moi :)

Je ai pensé à la création d'une version "portable seulement" de ce manipulateur. Le seul problème que je vois est qu'il est impossible de fixer des souvenirs de la pagaie. Je l'ai pensé à la mise en œuvre de la méthode le manipulateur de AA0ZZ utilise. Ce manipulateur va dans un mode d'enregistrement où vous avez 1s à envoyer un letetr de la pagaie. Il émet un signal sonore entre ces secondes. Si vous voulez un espace que vous simplement ne pas envoyer pour cet octet. Pour arrêter l'enregistrement vous frappez le bouton de commande. Semble être une bonne méthode.

Si vous voulez me contacter directement, vous pouvez me regardes sur QRZ.com et mon email est dans mon profil.

73,
Chris k4fh

o *k3ng* [Le 21 octobre 2011 à 21:10](#) · ·

Vous pouvez définir des souvenirs en utilisant la palette en mode de commande avec la commande de P (pas de ligne de commande, mais le mode de commande où vous frappez la touche 0).

45. *Oscar DJ0MY* [Le 21 octobre 2011 à 20h43](#) · ·

Chris,

Je l'habitude ITeadstudio de la Chine pour les BPC ... Je poster quelques photos après thez sont arrivés (Je viens de recevoir la notification d'expédition mail de leur)

Essayez ce nouveau lien de la photo:

Rien de spectaculaire ...

. Sur la partie supérieure, vous pouvez voir le bouchon électrolytique pour désactiver le mode ASR sur le Arduino I love de l'Arduino Nano - ils sont tellement minuscule.

Oscar

46. *N8VSI - Scott* [Le 18 novembre 2011 à 13h57](#) · ·

Ce travail est incroyable!

Ne pas être une EE, et ayant une expérience limitée de la construction, s'il vous plaît permettez-moi de poster une ou deux questions et d'exposer mon Noob-ness :).

Je ne suis pas sûr que je comprends les boutons - de ce que je peux voir, ils ne sont pas de lien vers toute broche analogique particulier. Si je vois cela correctement, je dois une résistance de 10k (R7) qui relie au rail de 5v. De l'autre côté de cette résistance (entre S1 et R7) Je vois un lien avec Analog1. Les boutons fonctionnent entre la pile de résistance (R7-R12) et la masse. Je peux voir comment AN1 verrait comment S1 est poussé, mais comment le savoir ne Arduino si d'autres boutons sont pressés?

Aussi, je vois R7, mais ne vois pas Q5 ou C7 sur le schéma, si je voulais construire un clavier PS2 dans l'unité.

Dois-je pas le droit schéma? Y at-il des modifications été? (Je regarde schématique 2011081901)

Merci et désolé!

47. *Oscar DJ0MY* [Le 19 novembre 2011 à 13:55](#) · ·

Scott, les boutons analogiques fonctionne comme suit:

Le 5V est tirée vers le bas par l'intermédiaire de R7 par le commutateur de mode de commande (= tiré à 0 du niveau de la Volt).

En appuyant sur un interrupteur de mémoire qu'ils créent via R7 + R8 (éventuellement + R9 + R10, etc.in série) un diviseur de tension. Cela signifie que lorsque vous obtenez en appuyant sur S2 arroun 450mV à AM1, lorsque vous appuyez sur S3 vous obtenez 850mV et S4 vous obtenez 1.1V, etc., etc.

En lisant fréquemment la tension de AN1 (ou valeur ADC équivalent), vous pouvez déclencher les evnts correspondant. Ceci est la façon dont il est mis en œuvre dans le croquis de Goody.

Oubliez les commentaires ci-dessus les lignes PS2 dans le schéma - ses "restes" de la révision précédente, où Q5 / C7 existait encore ...

Oscar DJ0MY

o *k3ng* [Le 22 novembre 2011 à 22h13](#) · ·

Oscar, merci pour poster une réponse! Je étais en vacances ces derniers jours et à l'écart à partir de blogs 73

o *N8VSI - Scottkuma* [Le 13 janvier 2012 à 18:10](#) · ·

Merci pour la grande réponse! Je devais accrocher le tout à un multimètre, et a été immédiatement en mesure de voir ce que vous vouliez dire.

48. *Oscar DJ0MY* [Le 19 novembre 2011 à 15h54](#) · ·

Salut les gars,

venez de télécharger cette vidéo YouTube avec mon fait par des professionnels variante de matériel manipulateur de PCB basé basé sur un module du plugin Arduino Nano et le fonctionnement du firmware K3NG

nanoKeyer K1EL Winkeyer compatible CW contest keyer



73 de Oscar DJ0MY

o *Ken N9VV* [Le 19 novembre 2011 à 16h01](#) · ·

Belle emploi Oscar !! utilisation tout simplement incroyable de la carte nano-Arduino. je l'espère, vous allez développer une page web dire plus de détails au sujet de votre nouvelle création exceptionnelle.

Merci beaucoup,
73 de Ken N9VV

o *k3ng* [Le 22 novembre 2011 à 22h19](#) · ·

Bon travail!!! Je suis tellement heureux de voir mon firmware exécuté sur votre œuvre d'art :-)

o *Dean - N7XG* [9 décembre 2011 à 19h26](#) · ·

Refroidir petit projet. Anyidea Lorsque des panneaux, etc sera disponible?

Dean, N7XG

- o [Oscar DJ0MY 9 décembre 2011 à 19h43](#) · ·

Dean, voir ma réponse affiché ci-dessous (en quelque sorte il a obtenu à la fin du blog plutôt que répertorié comme réponse à ce commentaire

Oscar DJ0MY

49. [Oscar DJ0MY Le 19 novembre 2011 à 19h47](#) · ·

Je suis trop occupé avec le travail et la famille les prochaines semaines, mais si je trouve un peu de temps libre (dernière autour de Noël) Je vais essayer de mettre un peu d'info ensemble sur un site web ...

73 de Oscar

- o [Steve Silverman Le 26 novembre 2011 à 18:36](#) · ·

Vous avez fait un travail remarquable avec votre PCB très professionnel pour le manipulateur Arduino. Il est une merveilleuse combinaison de la carte Nano, votre conseil d'administration, et le code Arduino open source.

Je tiens à concevoir et fabriquer un boîtier en aluminium pour votre version du manipulateur Arduino et le rendre disponible à mes frais à la communauté de jambon. Je vais publier les fichiers de CAO trop. Appelez cela l'open source en tôle! salut salut, je crois que votre PCB rend le manipulateur un projet homebrew très attractif et un cas joliment peint et marqué serait la touche finale. Donc, si vous êtes prêt à partager dans les dimensions de votre conseil d'administration et l'emplacement des pièces qui doivent passer par le cabinet, je peux alors concevoir l'enceinte et avoir 50 ou ainsi faite.

Avez-vous l'intention de faire du CCP lui-même ou de l'œuvre d'art à la disposition de la communauté de jambon? Sont les parties de votre choisi facilement accessible à partir de pièces ou de Mouser, en particulier les pièces comme les commutateurs et connecteurs?

72 et 73

Steve Silverman
KB3SII

50. [Joop Le 25 novembre 2011 à 07h52](#) · ·

Je me demandais, si les résistances pour la sélection du bouton être connectés à la terre à l'extrémité inférieure?

Cordialement, Joop PG4I

- o [k3ng Le 25 novembre 2011 à 13h44](#) · ·

Non, ce serait tomber la tension sur la broche analogique 1 et de faire l'Arduino "pense" il ya une touche enfoncée. R7 + R8, R9 ... agir en tant que diviseur de tension. Le diviseur de tension est activé à chaque fois qu'un bouton est enfoncé. Chaque bouton a une tension différente qui lui correspond. Cette technique est utilisée pour "multiplex" plusieurs boutons sur une seule ligne, économisant lignes à d'autres fins.

- o [Joop Le 26 novembre 2011 à 14h27](#) · ·

Merci pour l'explication. Va avoir un aller à la nouvelle schématique et la version dans un proche avenir. Je suis en utilisant le manipulateur en ce moment dans le CQWW CW. Il est très amusant!

51. [Oscar DJ0MY Le 26 novembre 2011 à 20h49](#) · ·

En utilisant également le prototype de la vidéo YouTube ci-dessus dans le concours CQ WW CW dès maintenant comme une sorte de «test de la vraie vie"works très agréable avec N1MM enregistreur. Retour au concours maintenant (Seulement la participation de style décontracté). Le manipulateur est vrai plaisir, comme Joop pointe déjà dehors.

52. [k3ng 8 décembre 2011 à 00h37](#) · ·

Mis à jour le code affiché des mises à jour mineures pour la compilation sur le nouveau Arduino 1.0.

53. [Oscar DJ0MY 9 décembre 2011 à 19:40](#) · ·

Pas encore - encore en phase de test bêta avec un peu de constructeurs de test et déjà trouvé quelques améliorations potentielles et bugs dans le PCB REV actuelle B, très bientôt je devrais faire des PCB REV C, salut!

Je vais garder les gens publiés ici, s'il vous plaît être patient avec moi, comme mon temps libre en plus de mon dayjob et de la famille est très limité ...

54. Pingback: [Arduino: manipulateur non CW complet | Les Chroniques hertziennes par XV4Y](#) ·

- o [DD4DA Le 19 avril 2012 à 15h12](#) · ·

????

55. [Lou Le 30 janvier 2012 à 03h27](#) · ·

Je reçois des dizaines d'avertissements lors de la compilation avec le code à: <http://radioartisan.wordpress.com/k3ng-arduino-cw-keyer-code-2011120201/>

Ceux-ci sont Avertissement du compilateur alors peut-être que je suis censé les ignorer? Est-ce normal ou suis-je merdait? Je suis un gars embarqué matériel / logiciel expérimenté avec le 8051 et PIC, mais ceci est ma première fois en utilisant Arduino. Je veux dire, il est assez idiot-proof: définir le type de carte (Uno), le code de la pâte, compiler. Droit?

Voici quelques sortie du compilateur montrant le crabe qu'il fait:

Keyer.cpp: 819: 8: avertissement: jetons supplémentaires à la fin de directive #endif Keyer.cpp: 1015: 10: avertissement: jetons supplémentaires à la fin de directive #endif Keyer.cpp: 2021: 10: avertissement: jetons supplémentaires à la fin #endif de directive Keyer.cpp: 641: avertissement: seules les variables initialisées peuvent être placées dans la zone mémoire de programme Keyer.cpp: 642: avertissement: seules les variables initialisées peuvent être placées dans la zone mémoire de programme Keyer.cpp: 643: avertissement: ne initialisé variables peuvent être placées dans la zone mémoire de programme Keyer.cpp: 644: avertissement: seules les variables initialisées peuvent être placées dans la zone mémoire de programme Keyer.cpp: 645: avertissement: seules les variables initialisées peuvent être placées dans la zone mémoire de programme Keyer.cpp: 646: Attention: seules les variables initialisées peuvent être placées dans la zone mémoire de programme Keyer.cpp: En fonction 'check_memory_repeat void ()': Keyer.cpp: 1 186: avertissement: comparaison entre signé et entier non signé expressions Keyer.cpp: loop_element_lengths vide dans la fonction '(flotteur, flotteur, int, octet) ': Keyer.cpp: 2,464: avertissement: comparaison entre signé et entier non

signé expressions Keyer.cpp: En fonction 'service_send_buffer void ()': Keyer.cpp: 3607: avertissement: comparaison entre signé et entier non signé expressions Keyer.cpp: 3613: avertissement: comparaison entre signé et expressions d'entiers non signés Keyer.cpp: En fonction 'service_serial_paddle_echo void ()': Keyer.cpp: 4892: avertissement: comparaison entre signé et expressions d'entiers non signés Keyer.cpp: En fonction 'octet_memory_nonblocking_delay (long int)': Keyer.cpp: 5639: avertissement: comparaison entre signé et entier non signé expressions Keyer.cpp: En fonction 'play_memory void (int)': Keyer.cpp: 5881: avertissement: comparaison entre signé et entier non signé expressions Keyer.cpp: 5927: avertissement: comparaison entre des expressions entières signées et non signées Keyer.cpp: Dans la fonction «vide program_memory (int)»: Keyer.cpp: 6169: avertissement:« last_element_time »peut être utilisé non initialisée cette fonction Keyer.cpp: En fonction 'int get_cw_input_from_user ()': Keyer.cpp: 2,516: avertissement: «last_element_time 'peut être utilisé initialisé dans cette fonction

- o [k3ng Le 30 janvier 2012 à 03h38](#) · ·

Cela ne veut pas normal. Quelle version de logiciel Arduino utilisez-vous (cliquez sur Aide - A propos de Arduino)?

- o [DD4DA Le 19 avril 2012 à 15h09](#) · ·

"Attention: des jetons supplémentaires à la fin de directive #endif"
est resoned par le nom de la macro qui a ajouté la directive "#endif". IE
#ifdef NOM

...

#endif NOM <- ceci est pas autorisé. Retirer NOM qui a suivi la directive #endif.

."avertissement: comparaison entre entier signé et non signé"

Un type coulée forcée devrait résoudre ce message. Le compilateur does'nt savoir quel type un peu de Variable (entier ou un entier non signé) devrait être utilisé.

Attention.: seules les variables initialisées peuvent être placées dans le programme

Le compilateur / linker doit savoir combien de mémoire devrait réservés à la section de ROM, car une variable dans le code ROM est pas "variable". Le compilateur et l'éditeur de liens déterminer la consommation de mémoire de la variable. Cela est impossible si la variable est déclarée mais non initialisée. L'adresse de départ est connu, mais l'adresse de fin de la variable est inconnu au moment de la compilation.

Donc, ceci est juste un avertissement. Je ne # t comprendre pourquoi la réponse de copiler avec cet avertissement dans ce cas. Je vais essayer de les corriger plus tard, mais does'nt encore les choses.

Le compilateur GNU ne aime pas les variables non initialisées. La plupart des messages sont resoned par cette circonstance, mais cela est une tâche de nettoyage de code, pas plus. N3KG a écrit une belle Code formaté et propre. Un grand merci à lui fait cette avaliable pour all.That de à prendre pour acquis.

vy 73 de Gerd, DD4DA

- o [k3ng Le 19 avril 2012 à 22h36](#) · ·

La prochaine version du code, je posterai prendra soin de la plupart des avertissements du compilateur. Un de ces avertissements est en fait dû à un bogue de gcc, mais je l'ai mis en œuvre une solution de contournement pour rendre les avertissements disparaissent.

- o [À M Le 21 avril 2012 à 15h47](#) · ·

Les avertissements ne sont pas si important - il semble juste un peu mieux au moment de la compilation - pas plus.

vy 73

56. [Lou Le 30 janvier 2012 à 05h29](#) · ·

Mon Arduino installation doit être corrompu. Je l'ai téléchargé et installé le logiciel Arduino à nouveau sur une machine virtuelle Windows 2000 propre sous VirtualPC 2007 et votre croquis compile parfaitement sans avertissements. Désolé de vous déranger. (Je garde ces images VirtualPC juste pour ces fins de test.)

Maintenant, je vais voir si je peux obtenir le circuit pour simuler sous Proteus VSM.

57. [Lou 1 février 2012 à 07h47](#) · ·

OK, je l'ai mon problème réglé. Il * est * votre code jeter tous ces avertissements du compilateur. Dans Arduino v1.0 Allez dans Fichier->Préférences et cochez la case "Afficher la sortie verbeuse lors de la compilation". Vous verrez tous les avertissements du compilateur l'Arduino IDE a été la suppression. Dans mon livre, "Mode non détaillé" ne signifie pas "supprimer tous les avertissements pré-processeur / compilateur / linker"! L'IDE a le "Verbose Output Afficher lors de la compilation" décochée par défaut. (Pour ne pas intimider les noobs avec un tas de sortie du compilateur effrayant, je suppose.) Quoi qu'il en soit, vous le savez maintenant, il est mineure du code de nettoyage à faire. Merci de faire votre projet disponibles. Je trouvais mon clone Duemilanove et donnera à votre esquisse un spin demain sur le matériel réel.

FYI, d'autres ont eu des problèmes avec l'IDE dans ce qui concerne, voir: <http://code.google.com/p/arduino/issues/detail?id=664>

58. [Cleo 9 février 2012 à 11h41](#) · ·

Pessoal,

Acesse o site da EMPRETECNET, eles fabricam um KIT com uma placa Compatível com Arduino Duemilanove, l'UMA Placa de RelE, de potenciômetro, de capteurs de Luz, de capteurs de luminosidade, de buzzer, de Botao e Demais COMPONENTES Qué Realizados podem ser Vários Experimentos sem un necessidade de Solda. Qualidade excelente !!

59. [N8VSI - Scottkuma Le 15 février 2012 à 01h13](#) · ·

Je me demande comment vous calculez vos retards pour l'envoi automatique d'espacement Farnsworth. Ils semblent être un peu rapide ...

Calculez-vous cela en utilisant les calculs ARRL?

o [N8VSI - Scottkuma Le 15 février 2012 à 01h27](#) · ·

Désolé, frappé retour avant je me suis fait ...

Faire que la "méthode ARRL" ... des calculs peut être trouvé à

([Http://www.arrl.org/files/file/Technology/x9004008.pdf](http://www.arrl.org/files/file/Technology/x9004008.pdf))

o [k3ng Le 15 février 2012 à 03h57](#) · ·

Pour Farnsworth je dois essentiellement deux registres WPM / vitesse plutôt que la normale. Pour l'envoi de caractères, le registre de WPM Farnsworth est utilisé pour la synchronisation et de cadencement pour espacer le registre régulière WPM est utilisé. Si le registre de WPM Farnsworth est inférieur au registre régulière de WPM, le mode Farnsworth est désactivé. Avec les deux timings ratios unitaires normales applicables, et le calendrier de l'unité en ms est WPM / 1200.

60. Pingback: [nanoKeyer «Radio Artisan](#) ·

61. [Michael Gillie 7 mars 2012 à 05h08](#) · ·

Salut!!

Je suis un amateur de radio, VE1HMY.

Je t'aime circuit. Je dois l'Duemilanove Arduino. Je vais construire ce circuit moi-même, juste pour voir comment il fonctionne sur mon PC. Je tiens également à commencer à utiliser des pagaies. Ce serait me donner une occasion parfaite de plateau cela.

Je dois quelques questions.

Quand il vient à résistances 1, 2, 3, 5, et 6, je suppose que ces valeurs sont en ohms, pas KOhms. Pourriez-vous s'il vous plaît vérifier?

En ce qui concerne condensateurs 1, 2, 3, 4, et 6 sont «0,01" tout en C5 est "100". Pourriez-vous vérifier si elles sont en milli / micro / nano?

Je suis un technicien en électronique informatique, mais mes compétences en CAO sont légèrement rouillée.

Je ai une chance de choisir les pièces en place au cours des prochains jours. Ensuite, je peux construire cette bête !!!! Je SOOOO hâte de construire un manipulateur !!!!

o [k3ng 7 mars 2012 à 12:50](#) · ·

Bonjour! Oui, R1, R2, R3, R5 et R6 sont tous en ohms. Tous les condensateurs sont microfarads (UF).

o [Michael Gillie 7 mars 2012 à 15h12](#) · ·

Merci beaucoup pour revenir à moi. Je me sentais un peu comme il était une question stupide, mais, en même temps, je ne voulais pas acheter les pièces pour trouver que je fait sauter la carte!

Aussi, sont vos condensateurs électrolytiques tous?

o [Michael Gillie 7 mars 2012 à 15h19](#) · ·

Les commutateurs sont tous momentanée dans la position ouverte lorsque pas déprimé? Aussi, je devine que le pot sur R4 est linéaire.

Encore une fois, je me sens comme si je posais des questions élémentaires, mais obtenir les pièces pendant que je suis là où je suis pour quelques jours est impératif.

Je ai également essayé de lire votre code source EXCELLENT TRAVAIL!!!!

o [k3ng 7 mars 2012 à 22h44](#) · ·

Les types de condensateur ne sont pas critiques, mais typiquement le capuchon 100 uF est électrolytique, ainsi que les bouchons .01 uF sont disque en céramique. Tous les commutateurs sont momentanées et normalement ouvert. Linéaire serait un meilleur choix pour le pot, mais il est pas critique.

62. [N8VSI - Scottkuma 7 mars 2012 à 13h23](#) · ·

Ont été en utilisant cela pour environ un mois sur une grande planche à pain, et je l'aime!

Cependant, je veux vraiment mettre cela sur une carte de circuit et dans une boîte ... mais il me manque les compétences nécessaires pour le faire à ce stade. Oscar - comment est-ce conseil travaille pour vous? Toute possibilité d'afficher les fichiers aigle, ou similaire?

o [Oscar DJ0MY 8 mars 2012 à 19:35](#) · ·

Salut Scott,

le conseil travaille fantastique.

Vous avez peut-être manqué cette annonce par Goody? [Http://radioartisan.wordpress.com/2012/02/23/nanokeyer/](http://radioartisan.wordpress.com/2012/02/23/nanokeyer/)

Les fichiers CAM Gerber pour la fabrication de 100% des copies identiques de mon PCB sont sur mon site. Fichiers Eagle ne sont pas disponibles parce que je utilise les bibliothèques de pièces personnalisées.

Voici une photo de mon manipulateur construit dans l'enceinte: <http://nanokeyer.files.wordpress.com/2012/02/nanokeyer-artwork.png?w=240&h=180>

Je travaille actuellement sur REV D du PCB.

73, Oscar

63. [Michael Gillie 7 mars 2012 à 23h14](#) · ·

Excellent !!! Mon Arduino Duemilenove est amorcé avec le code !!! Maintenant, une fois que je reçois les parties, je vais construire ce bébé !!!! (et la clé iambic pour aller avec elle)

64. [Steve Silverman 8 mars 2012 à 00:05](#) · ·

Salut Michael,

Vous pouvez également utiliser un non-iambic pagaie simple de levier avec ce grand manipulateur. Vous ne recevrez pas les modes de compression, mais pagaies levier unique travailler trop fine et sont un peu moins sujette aux erreurs. Découvrez de N0SA la SL-2 pour une excellente palette. Il dispose également d'un modèle iambic. Pour une pagaie kit de levier unique, regardez le code Morse Américain Bushwacker.

73

Steve Silverman

KB3SII

65. [Tilman Le 29 mars 2012 à 19:12](#) · ·

Grande trucs là !!!

je cherche pour un manipulateur CW-sur ARDUINO que je peux utiliser pour QRSS Et c'est parti.

Merci beaucoup / SM0JZT / Tilman

66. [Joop 9 avril 2012 à 22h16](#) · ·

Je suis finalement passé à l'interface boutons analogiques. Tensions paraissent satisfaisantes, avec 0,454 button1 pressé, avec 0,832 button2 pressé, etc. Cependant, ne peut pas obtenir tous les messages de mémoire sur le manipulateur en appuyant sur un bouton.

Je suis tombé sur ce morceau de code:

```
#ifndef FEATURE_LEGACY_BUTTONS
#define analog_buttons_number_of_buttons 4 // 16
#define analog_buttons_r1 10
#define analog_buttons_r2 1
#endif
```

Je dois 5 boutons à côté du bouton de commande. Donc analog_buttons_number_of_buttons doit être de 5, mais que dire des 2 autres variables?

Merci, Joop PG4I

o [k3ng Le 10 avril 2012 à 01h05](#) · ·

Bonjour, Joop. Vous avez raison à propos de analog_buttons_number_of_buttons besoin d'être 5. Les deux autres constantes sont les valeurs des résistances de diviseur de tension de touche en K ohms (kilo). analog_buttons_r1 est la valeur de R7 dans le schéma, et analog_buttons_r2 est la valeur des résistances restantes (R8, R9, R10, R11, R12, etc.) Le code calcule les valeurs de tension pour chaque bouton à l'exécution sur la base des trois paramètres.

73

Goody

o [Joop Le 10 avril 2012 à 19h37](#) · ·

Merci Goody,

saisi le code le plus récent et a remplacé le 4 avec une 5. Encore un pas aller. Il est bizarre ... je peux programmer des mémoires bien.

Lorsque vous utilisez le bouton de commande et l'envoi de 'P1' en plus du texte, je peux me rappeler la mémoire programmée en utilisant le bouton de commande et l'envoi de '1'. Aussi, poussant le premier bouton et le maintenir pendant un certain temps il va dire 'TX1', deuxième bouton dira 'TX2'. Donc, cela est exact. Cependant, je ne peux pas utiliser les boutons pour rappeler le contenu de la mémoire.

Je vais essayer et utiliser #ifndef DEBUG prochaine. Il peut être un défaut de mon côté.

67. [k3ng Le 10 avril 2012 à 02h08](#) · ·

Mis à jour le code affiché. Mémoire en mode détection de wordspace de programmation commande a été améliorée et je ajouté une fonctionnalité permettant de couper les espaces de fin. Je aussi mis à jour la page avec une explication des paramètres des boutons analogiques.

68. [Karl-Heinz Kunzelmann Le 14 avril 2012 à 14:01](#) · ·

Salut Anthony,

I like your code. Il est un excellent morceau de logiciel. Merci de partager avec nous.

Je le combine avec un Arduino Pro Mini (très petite) et un manipulateur électronique P3 tactile. Cela me donne un petit manipulateur très efficace avec un maximum de fonctionnalités à un minimum d'investissement.

Nous vous remercions de votre excellent travail.

Sincèrement, Karl-Heinz

- o [nanokeyer Le 15 avril 2012 à 08h51](#) · ·

Salut tout le monde,

concernant l'utilisation par Karl-Heinz d'un circuit de manipulateur P3 tactile ... cette peut être effectivement réalisées par Arduino, trop (avec des parties externes minimales, tout code, hi!)

Voir la description, schémas, code et vidéo ici sur ce blog à partir de Greece:

http://www.robotmotion.gr/robotmotion/Projects/Entries/2011/12/1_Iambic_keyer_with_Arduino.html

73 de Oscar DJ0MY

69. [nanokeyer Le 15 avril 2012 à 08h59](#) · ·

Salut,

DL2SBA venu avec quelques belles modifications pour le circuit de manipulateur.

Entre autres choses, il a trouvé un waz intelligent pour changer de banque de mémoire avec l'aide de seulement quelques boutons de mémoire.

Voir son blog avec des schémas ici (malheureusement uniquement en allemand, mais les schémas sont éloquentes)

http://dl2sba.com/index.php?option=com_content&view=article&id=131:nanokeyer&catid=15:shack&Itemid=27

Il a également commencé à modifier le croquis avec quelques améliorations personnelles et exprime des idées sur la façon dont le code pourrait être amélioré pour entraîner probablement dans une taille compilé plus petit qui permettrait plus de fonctionnalités dans le même temps ... (encore une fois - Juste en allemand sur son blog - pas Anglais)

http://dl2sba.com/index.php?option=com_content&view=article&id=134:nanokeyer-erweiterungen-2te&catid=15:shack&Itemid=27

73 de Oscar DJ0MY

- o [À M Le 21 avril 2012 à 15:44](#) · ·

Salut cher Oscar,

je l'ai vérifié votre projet nanokeyer et serait vous donner quelques avis à ce sujet. Le code manipulateur ist une grande paix de la source - Je suppose que vous agree avec moi. fait quelques QSO locaux et parlé de mon travail autour de lui et certains jambons aimeraient obtenir un manipulateur comme ça. Nous avons constaté que votre assemblée contient pas une Arduno-Nano, juste les choses autour de lui .C'est serait une bonne idée d'obtenir certains d'entre eux un préprogrammés les mettre dans un paquet. rappelez-vous, pas tous les opérateurs CW sont familiers avec la manipulation de microcontrôleur, programmation et a obtenu la connaissance des processus dont ils ont besoin pour les exécuter. Votre trousse de manipulateur est une grande chose - spécialement l'opto isolée manipulateur frontend. Ce serait utile.

Je voudrais préféré d'utiliser une seule puce place l'Arduino-nano - ce qui est moins cher et les avantages de la notion Arduino est sans importance pour une application de correctifs. Je fais aussi pas utiliser l'adaptateur USB dans ma libération monopuce car un convertisseur USB-RS232 est assez cher comme une mise en œuvre de FT232RL et me donne la possibilité de les utiliser sur les deux interfaces.

VY 73

- o [nanokeyer Le 29 avril 2012 à 09h59](#) · ·

Bonjour Tom,

merci beaucoup pour vos commentaires et suggestions aimables.

Je suis entièrement d'accord pour dire que la façon la plus commode serait de livrer déjà préprogrammée Arduino Nano avec les parties de manipulateur.

Cependant, le nanoKeyer a été conçu comme un «add-on board" pour Arduino Nano (dans la nomenclature Arduino un soi-disant "Shield" - juste que celui-ci est pour Arduino Nano plutôt que d'un Arduino standard)

Le problème est que si je voulais offrir une telle préprogrammé NANO Je voudrais avoir à les préfinancer et importer une plus grande quantité par les fabricants chinois. Lors de la commande 1-2 Nano est comme un homebrewer vous pouvez généralement les importer en franchise de droits en raison de la faible valeur. Mais si je voulais commander Nano est pour par exemple, une série de kits de manipulateur par lots (kits permet de dire 20-30) la valeur totale serait déclencher droits d'importation de 20% au-dessus de la valeur d'importation incl. Expédition.

Cela rendrait le Nano préprogrammée est pas attrayant pour l'acheteur plus spécialement si elles comparent les prix d'aubaine bon marché le jambon importation directe obtient sur ebay de l'inondation des vendeurs chinois là-bas.

Ce que je un peu plus considérons (déjà commencé quelques réflexions et travaux de CAO initial) est d'avoir la Nano substitué par un bord sur ATMEGA 328 (à travers le trou Versino - pas SMD) et de fournir une ATMEGA328 préprogrammé place (avec Arduino Bootloader sur elle aussi, pour les futures mises à jour de USB sans avoir besoin d'un programmeur)

Techniquement parlant vous êtes complètement à droite avec le port RS232 suggestion ... those convertisseurs RS232-USB sont pas cher et disponible en tant que logiciel de masse partout que ce serait logique.

Toutefois, à mon dayjob dans une position de leadership des ventes et du marketing, je connais l'importance de eye-candy et les attentes des consommateurs. Je pense que de nos jours, les utilisateurs attendent tout simplement un nouveau dispositif d'avoir un port USB par défaut ...

Le problème est que vous aurez alors besoin d'utiliser à nouveau une conception de FT232RL qui signifie SMT brasage, qui est aussi pas idéal pour les utilisateurs qui ne connaissent pas la soudure SMT et plus confortables avec la soudure de trou à travers seulement.

Donc, vous voyez, peu importe ce que vous faites, vous finissez toujours dans une situation Catch 22, salut salut!

En tout cas merci pour vos commentaires Tom et je vais certainement considérer quelques petites choses.

Vy 73 de Oscar DJ0MY

70. [Dietmar, DL2SBA Le 15 avril 2012 à 13h42](#) · ·

Salut,

Je l'ai mis à jour les messages nanoKeyer afin qu'ils contiennent maintenant aussi le texte anglais :-)

Dietmar, DL2SBA

o *k3ng* [Le 15 avril 2012 à 15:04](#) · ·

Merci pour la traduction. Votre idée me plaît de banque de mémoire, il est très intelligent. Je vais intégrer votre code dans le code principal et mettre à jour le schéma pour cela comme une option, si vous ne vous dérange pas (je vais vous donner crédit).

o [Dietmar, DL2SBA Le 15 avril 2012 à 15h11](#) · ·

Salut Goody

oui pour sûr - s'il vous plaît intégrer dans le flux de développement.

Grand morceau de logiciel - merci!

Dietmar, DL2SBA

71. [nanokeyer Le 15 avril 2012 à 15h09](#) · ·

Grande Dietmar, maintenant aussi en anglais, merci ... :-)

Un commentaire sur votre blog remarque concernant l'optimisation de la taille du code:

"Cela aiderait également à réduire la taille de la base du code, de sorte que certains plus de fonctionnalités comme Clavier et WinKey peuvent être compilés en un seul croquis."

Il est effectivement possible d'avoir clavier PS2 et Winkeyer dans le même temps compilé.

Pour cela, vous devez retirer la série Fonction interface de commande.

Mes options de code utilisé avec Winkeyer et PS2 (de cette façon vous pouvez toujours commander via les commandes de la pagaie et commandes Winkeyer) compile juste autour 28kBytece épouse parfaitement le Atmel328.

Alors que dans le domaine, je ne voudrais pas utiliser CLI de toute façon et tout dans la cabane, je préfère le mode Winkeyer, salut!

73, Oscar

72. [Hajo Le 15 avril 2012 à 21h11](#) · ·

Bonjour,

merci pour cette véritable œuvre d'art. Je essayé de se marier votre logiciel de manipulateur avec l'Arduino et un écran LCD et a couru dans quelques problèmes mais finalement réussi à trouver mon chemin.

<http://hajos-kontrapunkte.blogspot.de/2012/04/arduino-k3ng-cw-keyer-and-lcd-shield.html>

72 de Hajo

73. [À M Le 21 avril 2012 à 15:25](#) · ·

Je l'ai découvert un problème de compilation dans les opérations de la classe chaîne comme trim (), toUpperCase (), toOwerCase () qui touche également le code source du manipulateur. La ligne: "user_entered_callsign = user_entered_callsign.toUpperCase ();" Devrait convertir le contenu de la chaîne user_entered_callsign variables en majuscules. La réponse du compilateur cette formule avec une «erreur: pas de match pour 'opérateur =' dans ..." erreur et arrête immédiatement.

Une citation: Modification de trim (), replace (), toUpperCase (), et toLowerCase () de ne pas renvoyer la chaîne après qu'ils modifient. Cela rend plus claire qu'ils fonctionnent sur la chaîne ils sont appelés sur, plutôt que de retourner une nouvelle chaîne et en laissant inchangée l'origine. Il signifie que le code avant qui a utilisé ces fonctions obtiendrez une erreur du compilateur, que je préfère à l'évolution silencieusement le comportement d'un programme.

Eh bien - changer la ligne juste user_entered_callsign.toUpperCase (); Les exemples Arduino ne semble pas être réellement modifié à l'Arduino V 1.0 utilisation de l'environnement.

VY 73

74. [k3ng Le 22 avril 2012 à 00h08](#) · ·

Nouveau code affiché.

Tom, merci pour vos conseils. Ironie du sort, ce matin je suis tombé sur l'erreur que vous avez parlé de toUpperCase (). Je l'ai fait plus de tests de compilation et tout devrait être OK maintenant avec Arduino 1.0. Merci encore pour votre aide!

Hajo et Karl-Heinz, merci pour vos aimables paroles!

Bonjour à Joop!

Tous, je travaille sur un schéma pour montrer comment faire de multiples émetteurs utilisant les lignes PTT. Je travaille également sur l'intégration de la fonction bouton de banque de Dietmar, DL2SBA.

73

Goody

75. [DD4DA Le 22 avril 2012 à 18h09](#) · ·

@ K3NG:

En fonction "check_ps2_keyboard void ()" la réponse du compilateur que la "touche" variable (défini comme char) est trop petit pour un nombre entier 129.

// Lire la clé suivante

omble frappe = keyboard.read ();

Votre définition PS2_HOME et les définitions de la keytroke plus que 128 ne rentre pas dans une variable char. Il suffit de les déclarer en tant que

uint8_t - un type unsigned char.

```
check_ps2_keyboard void ()
```

```
{keyboard_tune_on octet statique = 0; statique ps2_prosign_flag octet = 0; int work_int = 0; uint8_t frappe que = 0; // <---- Voilà mon modification
```

```
#ifndef FEATURE_MEMORIES
```

```
while ((keyboard.available ()) && (play_memory_preempt == 0))
```

```
{#endif
```

```
#ifndef FEATURE_MEMORIES
```

```
tout (keyboard.available ())
```

```
{#endif
```

```
frappe = keyboard.read (); // <- I enlevé la déclaration int ici
```

```
...
```

En outre, je ai trouvé quelques-virgule qui suivent une définition de directive - ce ne aime pas trop le compilateur.

A titre d'exemple: #ifnef JOOOUUUPP; <- Celle-ci doit être enlevée.

Je suis maintenant fini avec la partie de votre code de manipulateur de les utiliser dans un AVRStudio 5.1 et AVR-Studio 6beta. Cet environnement est un peu plus facile dans l'édition et "JTAG" soutenu débogage, qui est désormais possible.

Mon processeur plateforme est maintenant un seul ATmega1284p sur une carte de prototypage. Fonctionne bien - juste le lieu de l'interne GNU Compiler-du AVR-Studio6 bêta est démenti donc je me décide d'utiliser WinAVR 10102010. En Avr-Studio, ceci est juste un simple clic de les changer.

vy 73 de DD4DA, Gerd

- o [k3ng Le 22 avril 2012 à 19h53](#) · ·

Gerd, merci pour le tuyau et le code amélioration. Je ne savais pas le type char a été signé et donc ne pourrait aller jusqu'à 127 (<http://arduino.cc/it/Reference/Char>). C'est étrange; Je ne sais pas dans quel but un nombre négatif dans un type char servirait.

Merci encore et 73

Goody

76. [DD4DA Le 26 avril 2012 à 10h33](#) · ·

Juste un avis autour de la avertissement du compilateur: "Attention: seules les variables initialisées peuvent être placées dans la zone mémoire du programme".

Cela semble être un bug dans la définition de prototype de déclaration PROGMEN dans les fichiers d'en-tête du compilateur C ++ GNU. Je l'ai trouvé quelques avis à ce sujet. Le C GNU compilateur n'a pas d'importance. Le code est toujours ok, juste un avertissement sera affiché au processus de compilation du fichier cpp. Il est un bug très ancien qui semble rester depuis 2007 et n'a pas encore été fixée. Je suppose que C ++ sur un AVR de 8 bits est pas souvent utilisé, de sorte que personne n'a vu l'obligation de faire ce travail.

La mise en œuvre de ARDUINO, qui est utilise C ++ et l'utilisation extensive d'entre eux, nous l'espérons changer cela.

vy 73 de Gerd, DD4DA

77. [DD4DA Le 28 avril 2012 à 14h37](#) · ·

@ K3NG:

Si vous voulez, je voudrais télécharger le manuel traduit en langue allemande et votre code de manipulateur qui a maintenant migré vers AVR-Studio 5.x / 6beta et WinAVR-20100110 (AVR-Studio 4 vient plus tard, trop) pour JTAG débogage, ISP-Upload et le développement sans l'environnement Arduino. Je prévois aussi de construire un PCB de ma version de matériel manipulateur pour moi. Si vous voulez voudrais avoir cela, laissez-moi savoir une adresse e-mail.

vy 73 de Gerd, DD4DA

78. [nanokeyer Le 29 avril 2012 à 10h27](#) · ·

Parler de eye-candy:

Voici le logiciel K3NG au travail

Mon dernier prototype de l'enceinte en une description courte vidéo. Je ai utilisé un service de fraisage CNC professionnelle pour produire les plaques frontales et arrière et l'a combiné avec un boîtier légèrement plus plat que mon prototype précédente:



73 de Oscar DJ0MY

79. [DD4DA Le 29 avril 2012 à 19:40](#) · ·

@

DJ0MY: Belle manipulateur, semble

assez? Avez-vous calculé les coûts estimés pour le kit complet inclus Arduino-conseil et l'enceinte, je suppose que ce sera moins de MFJ wanna have car il manipulateur - cela ne Winkey compatible.

Que la paix de logiciels est incroyable et faire something possible pour que vous devez payer beaucoup plus encore, si vous voulez les acheter sur le marché commercial.

vy 73 de Gerd

o [nanokeyer Le 29 avril 2012 à 20:58](#) · ·

Bien,

comme vous pouvez le deviner les parties les plus chères sont les plaques avant et arrière :-)

Je les avais faites par cette célèbre maison de Fabricating allemand (bien connue des jambons allemands). Leur logiciel de conception CAO de plaque frontale est facile à utiliser trop ... <http://www.schaeffer-ag.de/>

Je pense que le coût total », comme sur la vidéo" est proche de 100EUR (dont 60 EUR est juste pour les avant / arrière plaques fraisées CNC !!!)

Mais encore beaucoup mieux alors MFJ, salut!

Pour Hajo:

Oui, je vais poster mon prochain viedo avec "show pleine lumière" très bientôt :-)

Je me sers ultrabrillant LED avec résistances actuelles limitant élevée (selon la couleur qu'ils fonctionnent à 2-6 mA seulement) pour éviter de surcharger la cote maximale de la broche numérique. Même à ce faible courant qu'ils sont encore extrêmement lumineux ... peut-être je vais même utiliser des résistances de valeur plus élevée si la cabane est allumé trop, salut ...

73 de Oscar, DJ0MY

80. [leselaster Le 29 avril 2012 à 19h53](#) · ·

Oscar, que nanoKeyer l'air vraiment sympa: Well Done! Peut-être que vous devriez ajouter un peu de vidéo avec toutes les lumières clignoter et le manipulateur siffler pour une autre tasse de café :-)

Je tiendrai à mon idée intégrant un écran LCD. A à la fin de mai, je vais obtenir un Mega et un nouveau bouclier FOM Adafruit: Bouclier LCD RGB Kit w Affichage / 16 × 2 de caractère - Seuls 2 broches utilisées! et 5 boutons intégrés. Les signaux sont envoyés via I2C-Bus. Donc, je vais avoir beaucoup de RAM et un bouclier qui est moins pin-faim. Je l'ai déjà eu un regard sur les bibliothèques et elles semblent bonnes. Il semble donc y avoir de développement nécessaire pour adapter l'affichage.

Nous allons voir jusqu'où je reçois et si tout fonctionne bien, nous pouvons intégrer une db sur une carte à puce pour les indicatifs d'appel; ----)

Et si tout fonctionne au sein de ce siècle, Oscar, je vais vous donner un appel et vous êtes invités à construire une enceinte.

72 de Hajo

81. [nanokeyer 1 mai 2012 à 22h12](#) · ·

Gens...

Plus haut, je répondis à Tom au sujet d'une conception de manipulateur potentiel exécution de ce firmware, mais pas Arduino basé.

Un circuit de norme ATMEGA simple devrait faire le travail à la place d'un Arduino entièrement soufflé (et serait beaucoup moins cher et amusant de construire, aussi) ...

Le seul problème serait de savoir comment l'équiper d'un port USB, sans avoir à souder dispositifs SMT (tels que la puce FT232RL commune) ou sans avoir à utiliser un convertisseur série externe USB ...?

Maintenant - il semble qu'il y est une solution potentielle pour un manipulateur simple basée non Arduino - pleinement port USB sélectionnée - sans avoir besoin de souder SMT:

L'astuce serait de relier le port USB à l'ATMEGA directly et laisser gérer la communication USB :-)

Il ya un projet appelé V-USB qui crée ce port USB virtuelle pour ATMEGA's: <http://www.obdev.at/products/vusb/index-de.html>

Le même code est utilisé par exemple dans le firmware Softrock DTS, qui est en cours d'exécution aussi sur un microcontrôleur AVR et a le port USB directement connecté à la puce ... (fonctionne à merveille ici, dans ma cabane en passant)

Eh bien, il semble même être gens là-bas qui ont porté ce déjà le monde Arduino: <http://code.rancidbacon.com/ProjectLogArduinoUSB>

Les parties externes nécessaires (autres que la prise USB) sont minimales

La seule chose nécessaire: un génie de la programmation courageux qui voudraient mettre en œuvre ... :-)

73 de Oscar DJ0MY

o [DD4DA 12 mai, 2012 à 12:29](#) · ·

Je l'ai fait dans un programmeur usbas plus âgé avec un ATMEGA8 et quelques résistances et des diodes Shottky.

Eh bien, je décide moi d'utiliser un vieux convertisseur RS232 de l'école au lieu d'utiliser directement une clé USB. La raison est, thats est un convertisseur RS232 vers USB est pas cher du tout et vous ne devez pas souder dispositifs SMT comme le FTDI FT232RL, même cela ne beaucoup à souder cette puce. Il est également possible d'obtenir la puce montée sur une carte d'évasion qui est sauver le MAX2233 sur le PCB. Cependant, tous les sont possibles. Il ya plusieurs façons possible.

La clé est la mémoire qui est programmé seront rares, si vous ne l'utilisez pas un 1284p ATmega.

Vy 73 de Gerd, DD4DA

82. [Balaganoff 5 mai 2012 à 10h11](#) · ·

Très cool!

Je suis en attente pour la poursuite de ce projet

73!

83. Pingback: [Le nanoKeyer est un manipulateur CW concours base Arduino Nano <Blog de SPARKY](#) ·

84. [DD4DA 12 mai, 2012 à 12:03](#) · ·

@ K3NG:

je l'ai trouvé quelques bugs dans les fonctions de soutien de winkey. · Voici les informations sur le code

En fonction check_serial void () trouver l'expression suivante: pour (octet x = incoming_serial_byte; x; x > 0)

La réponse du compilateur: Avertissement 25 3ème expression pour n'a aucun effet D: \ 1_AVR-Projekte_keyer \ copie de travail keyercpp \ KeyerCPP \ keyer.cpp 5887 1 KEYERCPP

Les échanger avec:

octet x = 0;

pour (x = incoming_serial_byte; x > 0; x) // Modification dd4da

Semblable dans WinKey état répartiteur de routine si (winkey_status == WINKEY_ADMIN_COMMAND).

Recherche pour:

(int x = 0; x ++; x < 255)

la réponse du compilateur avec: Avertissement 25 3ème expression pour n'a aucun effet D: \ 1_AVR-Projekte_keyer \ travail copier keyercpp \ KeyerCPP \ keyer.cpp 5972 1 KEYERCPP

simplement les échanger avec:

for (int x = 0; x < 255; x ++)

C'est tout.

Le compilateur i actuellement utilisé est le CCG 3.4.0.65 qui est maintenant construire-dans Atmel AVR-Studio 6 RC. Dans Adruino

environnement, il est un WinAVR âgé 20100110 utilisé et ils does'nt réponse des

avertissements de ce genre - même des thats utilisé dans AVR-Studio 6RC, thats alternativly utilisable. En outre, le compilateur arrête si une des variables numériques ne sont pas initialisés - Eh bien, nous en avons discuté quelques semaines avant.

Il est recommandé que les déclarations de variables locales sont définies dans le haut de la fonction à la place dans les expressions.

Ma conception de PCB est proche terminé et sera publié très bientôt. Le sentiment de le manipulateur à l'opération est grand. Je leur ai vérifié en combinaison avec une clé Schurr Profi2 et sur un ancien

touche HI-MONT MK-706. La saisie se sent quitter similaire à celui du manipulateur IDIOM-Press CMOS qui est en Allemagne publié par ETM (ETM9COG-X3) -. Ma manipulateur préféré

vy 73 de Gerd, DD4DA

o [k3ng 12 mai 2012 à 13h15](#) · ·

Bonjour Gerd. Quelle version de Code utilisez-vous? Je fixe les problèmes que vous mentionnez dans la dernière version du code, je posté.

(Merci à vos conseils, je cours maintenant mon compilateur en mode verbose donc je vois ces avertissements, contrairement à avant, quand je viens de voir des erreurs fatales.)

85. [DD4DA 12 mai, 2012 à 17:12](#) · ·

Je l'utilise "2012032502" actuellement

o [DD4DA 12 Mai 2012 à 17:17](#) · ·

Récupérer le code réelle maintenant - nécessité de savoir quelle sorte de changements sont u did.I fait quelques modifications et Could'nt utiliser votre code directement.

vy 73 de Gerd, DD4DA

- o [DD4DA 12 mai, 2012 à 18:07](#) · ·

Avez maintenant vérifié les corrections - vous les corriger dans la dernière version vom 04/2012.

86. [nanokeyer 12 mai, 2012 à 20:18](#) · ·

Pourriez-vous vérifier certains de la commande paddle P1, P2, etc. (la programmation de messages de mémoire) dans cette dernière révision du code?

Je reçois seulement une? retour à partir du manipulateur et je peux donc programmer les mémoires (= commande non compris) ... Le panier est ce seulement une question que je dois ou pouvez-vous confirmer que vous l'avez également et son code lié?

Il semble qu'il était OK avec les versions précédentes ...

73, Oscar

- o [k3ng 13 Mai 2012 à 12:06](#) · ·

Malheureusement, je ne suis pas l'erreur d'ici. Etes-vous sûr que vous faites assez de distance entre le P et le nombre?

- o [nanokeyer 13 mai, 2012 à 17:38](#) · ·

Salut,

Je viens de faire un peu plus de tests. Il me semble que la détection de l'espace de la lettre est le problème. Si je augmenter l'espacement entre P et le numéro de la commande se fait correctement reconnu.

Mais ce qui suit est donc le même problème lors de la programmation du message: Je dois insérer trop longtemps letterspacing pour que les caractères CW à être reconnu. Il semble au moins pour moi trop longtemps ... Comment à propos de quelqu'un là-bas?

Serait-ce lié à la wordSpacing que vous corrigé dans la version précédente de votre code?

Je ne me souviens pas de ces problèmes avec la détection de letterspace (ou mon CW est devenu un peu moche, salut)

73, Oscar

87. [nanokeyer 13 Mai 2012 à 11:26](#) · ·

Goody,

aujourd'hui, je remarquai un petit problème en mode d'émulation Winkeyer lorsqu'il est utilisé pour contestation sérieuse ... :-)

La plupart des enregistreurs de concours permettent l'entrée des indicatifs partiels et puis il est une pratique courante par l'opérateur à appuyer sur par exemple la touche F5 (Call of calling station) + suivi d'un F7 immédiate (?) Sur la base des messages clés de fonctions standards dans N1MM et autres bûcherons normalement présent est ensuite envoyé comme un série de textes

Maintenant, votre code attend toujours autour 1s après la fin d'un message Winkeyer envoyé avant qu'il envoie l'octet C0 statut de winkeyer retour à l'enregistreur et donc l'enregistreur attend avant d'envoyer le F7 (?) Partie de texte ... Cette résultats dans une étrange trop longue pause / de l'entre deux messages ... surtout au concours rapide des vitesses CW.

Est-il possible d'envoyer l'octet d'état C0 immédiatement après le dernier signe cw a été calé sans délai?

73 de Oscar DJ0MY

88. [k3ng 13 Mai 2012 à 12:01](#) · ·

Salut Oscar. Vous pouvez ajuster le temps de l'octet C0 est retardée en modifiant cette ligne:

```
winkey_c0_wait_time #define 2000
```

Le temps d'attente est en millisecondes. Je ne peux pas me rappeler exactement pourquoi je codé temps d'attente là-dedans, mais je semblent penser qu'il avait quelque chose avec le DRH.

89. [XV4Y \(@ XV4Y\) 14 mai, 2012 à 02:32](#) · ·

Excellent travail que vous avez fait. Merci de partager avec la communauté. Pour désactiver la réinitialisation automatique, vous pouvez aussi ajouter une résistance (100-300 ohms) de + 5V sur RESET et un capuchon électrolytique (au moins 10µF) entre GND et RESET.

73,

Yan.

- o [DD4DA 16 mai 2012 à 15:05](#) · ·

Un matériel / RESET externe est pas nécessaire dans cette conception du manipulateur parce que le soutien ATmega MPU POR internaly.The la méthode est d'utiliser le fusible de détection Brown-Out, qui est également le niveau de puissance déclenchée et réinitialise le MCU si le niveau est atteint qui est programmé dans les bits DBO-fusible.

vy 73 de Gerd

- o [nanokeyer 16 mai 2012 à 18:44](#) · ·

Gerd,

ce que Yan faisait référence à une astuce (plus simple que le décrivait par Goody dans sa documentation ci-dessus) sur un Arduino standard pour désactiver la réinitialisation automatique par le port série.

. Pour désactiver la fonction ASR Arduino est nécessaire pour obtenir le mode d'émulation Winkeyer courir OK ... (voir aussi mon circuit nanoKeyer - Je viens d'utiliser un bouchon électrolytique place sans résistance)

Oscar DJ0MY

- o [XV4Y \(@ XV4Y\) 19 mai, 2012 à 09:32](#) · ·

Salut Gerd, Oscar,

Oscar, merci pour votre commentaire. Je savais que votre conception, mais ne pas vérifier ce que vous avez fait auparavant. Par ailleurs, je ne suis pas capable d'avoir un fonctionnement cohérent du manipulateur avec N1MM dans l'émulation Winkey. Le manipulateur fonctionne bien pendant 5 minutes mais ensuite envoyer le code incohérente avec calage variable. Je dois faire plus de tests, mais je suis déçu, car je l'espère, il serait facile de travailler.

73,
Yan.

- o [k3ng 20 mai, 2012 à 02:07](#) · ·

Yan, si vous pouvez installer un renifleur de port série sur votre ordinateur et de capturer les données allant entre N1MM et le manipulateur et l'envoyer à moi, je peut être en mesure de traquer le problème. 73 Goody

- o [nanokeyer 20 Mai 2012 à 20:53](#) · ·

Yan,

s'il vous plaît faire comme le suggère Goody. Un bon renifleur sans port série que je sers aussi est celle-ci: <http://www.serial-port-monitor.com/>

Je courais le manipulateur lors d'un concours aujourd'hui pour environ une heure et fait environ 40 QSOs. Je n'a jamais connu de problèmes avec CW agitée en mode Winkeyer et N1MM enregistré avec le code de Goody.

Serait-ce que vous utilisez le simple transistor saisie et vous souffrez de la rétroaction de HF à partir de votre radio dans le manipulateur?

Peut-être que vous pouvez essayer certains RF étouffe ou ferrites sur la ligne de saisie et / ou isolation optique de la ligne de saisie?

Oscar DJ0MY

- o [XV4Y \(@ XV4Y\) Le 22 mai, 2012 à 00:38](#) · ·

Salut,

Oui, je vais essayer de faire quelques captures plus tard, à la fois avec l'ancien code et la plus récente que vous venez de sortir. Je ne suis pas encore Keying le TRX, juste tester avec la sortie de la tonalité.

Merci pour votre aide.

73,
Yan.

90. [SM0FPR 15 mai, 2012 à 14:48](#) · ·

Salut !

Oui Great job .. je suis en utilisant le «ardu-manipulateur" pour contrôler mon winkeyer ordinaire via WKRemote. Fonctionne très bien. Obtenez deux d'entre eux et vous pouvez vous asseoir dans le "soffa" et de faire QSO ...

Yan! Vous ne devez pas le bouchon électrolytique du tout. Je suis en utilisant une résistance de 100 ohms seulement, fonctionne lika un charme.

73 de

Nattes

- o [XV4Y \(@ XV4Y\) 19 mai, 2012 à 09:33](#) · ·

Avec 100 ohms seulement il ne fonctionnait pas ici, la réinitialisation de temps en temps ...

91. [DD4DA 16 mai 2012 à 15:20](#) · ·

Utilisation VIN Pin dans la conception de logiciels manipulateur. Prenez garde sur l'utilisation Pin !!

Le but du Pin VIN est de mettre l'externe stabilisée référence de tension dans l'accumulation dans l'ADC du MPU. Dans le cas d'Arduino-Environnement, le développeur ne réglez pas la référence de tension de l'ADC interne parce que dans ce mode, la tension de stagiaire généré sera disponible à la VIN Pin de la MPU. Le niveau de tension de référence est plus faible que VCC + 5V. Si vous mettez la broche à VCC 5V + ou GND, la résistance interne failquite bientôt et l'ADC inutilisable. Il ya un avis dans le code source de soutien adc Arduino qui décrira pourquoi vous devez prendre soin de cette broche VIN dans chaque design.

VY 73 de Gerd, DD4DA

92. [DD4DA 16 mai 2012 à 15h29](#) · ·

@ K3NG:

ne prévoyez-vous d'utiliser l'écran LCD ?? Je suis à l'essai d'un écran LCD 2 lignes 24char. L'utilisation de la ligne / RW de l'écran pour lire le drapeau à la place occupée-un délai fixe, est recommandé. Je vais mettre les personnages dans la ligne 0 sur la combinaison et fait le tableau de bord en ligne 1. Cela semble amusant.

vy 73 de Gerd

- o [k3ng 17 mai, 2012 à 01:05](#) · ·

Je voulais ajouter le support de LCD, mais il n'a pas été élevé sur ma liste de priorités et personne n'a vraiment exprimé leur intérêt en elle. Un écran LCD utilise un grand nombre de lignes d'E / S. Si il ya LCD I2C affiche, je pensais un de ceux peut-être plus facile à utiliser et laisser lignes E / S disponibles pour le clavier PS2 et plusieurs lignes de l'émetteur.

- o [DD4DA 17 mai, 2012 à 07:48](#) · ·

Un écran LCD est assez serviable en combinaison de l'utilisation du clavier PS2. OK, vous avez besoin à proximité d'un port E / S avaliable plein je utiliser l'affichage HD44780 classique. Mais le avalibility de I / O Pins ne devrait pas être la limite. Si vous avez besoin de plus que la mémoire flash 32kbyte, vous les avez parce que tous les ATmega avec plus de 32 Ko qui aura ave enough de broches E / S. c.-à-M664 ou m1284p. Je dois construire un thats pcb supportent une configuration complète et doivent éclair 78kbyte mem.The soutien HELL

consomment beaucoup d'entre eux. Si vous voulez économiser de l'axe de je peux imaginer que l'affichage 44780 peut être utilisé avec registre à décalage a8-bit - vous avez juste besoin de 3 Pin - i ne prefere cette - la charge CPU va augmenter. Je vais faire quelques tests avec les trucs à écran LCD et les routines de soutien et je vous écrire mes expériences.

93. [DD4DA 17 mai, 2012 à 15:38](#) · ·

Chaque fois que je redémarre le manipulateur, la vitesse du manipulateur est réglé sur la vitesse par défaut - même le Poti a déménagé sur la vitesse différente. Si vous déplacez les poti juste une coche. la vitesse du manipulateur est changée à la valeur de potentiomètre. Malheureusement, après un redémarrage du manipulateur, vous devez déplacer le potentiomètre pour obtenir la vitesse à l'écoute. Pour fix'em, il est juste un simple hack.

Il ya deux correctifs doit faire. Dans la fonction Configuration () - les valeurs par défaut de configuration seront chargés dans une variable appelée WPM. mpm = initial_speed_wpm // configuration actuelle par défaut WPM WPM

Cette charge la vitesse de démarrage avec la vitesse définie précédemment à la place lecture de la valeur de Poti, si cette fonction est activée et activée.

Je remplacé la ligne avec:

```
#ifndef FEATURE_POTENTIOMETER
mpm = initial_speed_wpm; // Configuration actuelle par défaut WPM WPM si poti pas installés.
#endif

#ifdef FEATURE_POTENTIOMETER
pinMode (potentiometre, INPUT;
pot_wpm_low_value = initial_pot_wpm_low_value;
pot_wpm_high_value = initial_pot_wpm_high_val;
last_pot_wpm_read = pot_value_wpm (); // lire la valeur Poti
mpm = last_pot_wpm_read; // <<<<< vitesse réelle sera fixé à la valeur poti
pot_activated = 1 ;
#endif
```

La fonction "int read_settings_from_eeprom ()" doit être repaced avec le code suivant:

----- Snippy -----

```
int read_settings_from_eeprom ()
{if (EEPROM.read (0) == eeprom_magic_number) // renvoie 0 si EEPROM avait paramètres valide, renvoie 1 si les besoins de l'EEPROM initialisés
{paddle_mode = EEPROM.read (EEPROM_paddle_mode); keyer_mode = EEPROM.read (EEPROM_keyer_mode ); sidetone_mode =
EEPROM.read (EEPROM_sidetone_mode); hz_sidetone = mot (EEPROM.read (EEPROM_hz_sidetone_high), EEPROM.read
(EEPROM_hz_sidetone_low)); dah_to_dit_ratio = mot = EEPROM.read (EEPROM_length_wordspace);
```

```
#ifdef FEATURE_POTENTIOMETER // si un Poti est installé, utilisez la valeur analogique de l'ADC
pot_activated = EEPROM.read (EEPROM_potentiometer_activated); // Est le Poti activé ???
si (pot_activated! = 1) // si un Poti est activée, la valeur de la vitesse CW lira des extraits de Poti ADC
{WPM = mot (EEPROM.read (EEPROM_wpm_high), EEPROM.read (EEPROM_wpm_low ));} #else // Si le Poti est pas installé, utilisez la valeur
EEPROM pour la configuration CW-Speed mpm = mot (EEPROM.read (EEPROM_wpm_high), EEPROM.read (EEPROM_wpm_low)); #endif
```

```
#ifndef FEATURE_AUTOSPACE
autospace_active = EEPROM.read (EEPROM_autospace_active);
#endif
config_dirty = 0;
return
0;}
autre
{return 1;
// Nombre magique est faux - rien ne se readed de l'EEPROM - retour code d'erreur

1}}
```

----- Snippy -----

si le poti est installé et actif, la valeur de Poti ist utilisé pour initialized - sinon, la valeur de l'EEPROM sera utiliser pour régler la vitesse.

vy 73 de Gerd, DD4DA

o [k3ng 20 mai, 2012 à 02:10](#) · ·

Merci pour les conseils, Gerd. Je vais intégrer dans la prochaine mise à jour qui devrait être dans quelques jours. Je travaille sur K1EL Winkey 2 appui et je dois également de multiples lignes de TX dans le code maintenant. Au lieu d'avoir à multiplexer une ligne de clé TX avec les multiples lignes PTT à plusieurs émetteurs, vous pouvez avoir jusqu'à six lignes de clés TX et les lignes PTT peut être totalement désactivé si elles ne sont pas nécessaires.

Je pense qu'après cette mise à jour, je vais regarder dans la fonctionnalité I2C LCD.

- o [Gerd DD4DA 20 Mai 2012 à 10:31](#) · ·

La bibliothèque de support LCD de l'Arduino est limité, donc je me décide de se déplacer vers les bibliothèques de support lcd de Peter Flury. Cela juste besoin de passer à C++ / Arduino. La raison en est que ce ne sont pas des routines rentrante. Si vous I2C de soutien veux, essayez d'utiliser les routines TWI place BitBang que ARDUNIO utilisations. Une alternative pour le soutien HD44780 série ist utilisant un registre à décalage 8bit. Vérifiez em ici: <http://embedded-lab.com/blog/?p=30>. Un support Arduino est écrit assez fast. Using capacités SPI a juste besoin de quelques essais.

94. [leselaster 20 Mai 2012 à 11:20](#) · ·

Je vais me répéter: "une nouvelle FOM de bouclier Adafruit: Kit Blindage LCD RGB w / 16 × 2 affichage de caractères - Seuls 2 broches utilisé! et 5 boutons intégrés. Les signaux sont envoyés via I2C-Bus. "[Http://ladyada.net/make/rgb_lcdshield/index.html](http://ladyada.net/make/rgb_lcdshield/index.html) En attendant, je regardai les bibliothèques (<https://github.com/adafruit/Adafruit-RGB-LCD-Shield-Library>) et il semble prometteur.

Hajo

- o [k3ng 20 Mai 2012 à 11:36](#) · ·

J'aime ça. Je vais acheter un.

95. [k3ng 21 mai, 2012 à 22:48](#) · ·

Mis à jour le code affiché. K1EL Winkey 2 est désormais pris en charge et de multiples lignes de l'émetteur saisie peut être définie. Vous ne devez plus utiliser des lignes PTT à plusieurs émetteurs, ils sont totalement facultatif. Je également incorporé encaissé le code du bouton de mémoire de DL2SBA. Désolé, Gerd, je n'a pas eu vos corrections de potentiomètre encore.

NanoKeyer utilisateurs, notez que vous pouvez utiliser la sortie PTT comme une seconde sortie TX si vous aimez. Oscar, DJ0MY, SO2R a testé avec le programme de N1MM avec succès.

Prendre plaisir.

- o [XV4Y \(@ XV4Y\) Le 22 mai, 2012 à 08:34](#) · ·

Compilation, mais ne fonctionne pas bien ici.

Peu importe l'option que je définis il va à ce qui semble une boucle infinie de démarrage (faire boop que le début de la HI).

Yan.

- o [k3ng Le 22 mai, 2012 à 11:46](#) · ·

Il semble que vous avez un problème de matériel. Avez-vous une autre carte Arduino vous pouvez essayer?

- o [XV4Y \(@ XV4Y\) 23 mai, 2012 à 00:34](#) · ·

Salut,

je dois seulement un Arduino Nano 3.0.

Je vais faire des tests supplémentaires débrancher l'Arduino de la planche à pain.

Je l'avais testé commentant les options logicielles afin de laisser le minimum, mais il a échoué ...

Merci,

Yan.

- o [XV4Y \(@ XV4Y\) 23 mai, 2012 à 07:21](#) · ·

Eh bien, maintenant, même avec l'ancienne version, il ne fonctionne pas bien. Je l'ai essayé d'utiliser l'Arduino débranché ou alimenté par des batteries sans succès. Je espère que mon conseil est pas grillé ...

- o [nanokeyer 25 mai, 2012 à 15:48](#) · ·

Salut Yan,

Je viens de vous entendu il ya une heure sur 15m CW de ma station mobile (539 ici) et vous appelé quelques fois UP 2-3 ... mais la paroi de l'UE était trop difficile de rompre avec ma station mobile, salut salut!

Je pense en effet que quelque chose ne va pas avec votre Arduino Nano. Je l'ai commandé au total environ 10 Nanos de différents fournisseurs de la Chine, réparties sur plusieurs mois du dernier semestre ...

Sur ces 10 il y avait un erratique avec symptompms comme la vôtre ... pas répondre correctement, couper la sortie audio, etc. Je l'ai remplacé par le vendeur

Sinon jamais eu de problèmes. Juste faire un essai sur une autre.

73 de Oscar DJ0MY

96. [leselaster Le 22 mai, 2012 à 13:24](#) · ·

J'ai eu le même problème. Il était une sorte de problème matériel. L'Arduino ne peut charger autour de 28 Ko de code. Essayez de commenter un certain code de sorte que vous obtenez sous le numéro magique. Au moins, il a travaillé pour moi. Et ce fut l'une des raisons pour lesquelles je considère toujours l'aide de la CW-manipulateur avec le LCD-Shield avec un Arduino Mega-. Mon Adafruit bouclier est arrivé aujourd'hui. Je vais assembler et faire un essai avec l'Arduino Uno. Je ferai rapport.

Hajo

- o [leselaster 22 mai 2012 à 17:40](#) · ·

Aujourd'hui, le Bouclier RVB est arrivé: <http://hajos-kontrapunkte.blogspot.de/2012/05/searching-for-colors-take-arduino-rgb.html>, mais le principal problème ne pouvait être résolu. Aussi avec les nouvelles bibliothèques de Adafruit il n'y avait pas assez de mémoire dans l'Arduino Uno gauche pour pousser le code dans la mémoire. Mais maintenant, je dois seulement les deux broches de bus I2C en cours d'utilisation et le reste est libre pour d'autres tâches.

Hajo

97. Pingback: [Possible Ham Radio Arduino Applications](#) »Jeff Karney ·

98. [nanokeyer Le 26 mai, 2012 à 14:41](#) · ·

Actuellement certains occasionnels S & P QSOs pendant ce week-end CQ WPX CW 2012 et en utilisant la dernière révision du code K3NG en mode "Winkeyer 2" connecté via USB avec l'enregistreur N1MM et mon Kenwood TS-590.

Voir une vidéo de l'instantané à court ici:

nanoKeyer - K1EL Winkeyer compatible CW contest keyer CQ WPX CW 2012



Malheureusement, je dois pas le temps de participer 48h pleine, si juste quelques heures dois me garder heureux ...

73, Oscar DJ0MY

o [k3ng 27 mai, 2012 à 14:38](#) · ·

La nuit dernière, je travaillais le concours désinvolture utilisant N1MM et le manipulateur en mode Winkey. Ça marche très bien. Je découvre un bug mineur au démarrage si vous ne disposez pas de la fonction de potentiomètre activé. Le programme de consignment aura la mauvaise vitesse rapporté à elle au démarrage, mais la vitesse peut être réglée par le programme par la suite. Je vais avoir une mise à jour bientôt affichées.

99. [DD4DA Gerd 28 mai, 2012 à 15:26](#) · ·

Je travaille quelques heures dans WPX avec le manipulateur en mode Winkey et N1MM enregistreur. Cela fonctionne très bien - il wasn't nécessaire pour utiliser le manipulateur sauvegarde Winkey2. Je vais maintenant les déplacer dans une enceinte pour l'utilisation finale. Je décide moi d'utiliser l'écran LCD et MCP23017 clés basées tard. Mon 4bit interface LCD fonctionne assez bien et je me suis un tas de I / O PIN de gauche pour les options. Je ai eu quelques expériences avec l'IIC-Expander - i utilise 2 d'entre eux dans mon antenne symétrique à distance coupleur pour commuter la L, C et le mode de filtre passe-bas / salut-Pass.

Le MCP23017 est juste un peu délicat dans la programmation, mais fonctionne très bien si le travail de PROGRAMMATION est fait.

Est-ce un schéma du I2C-affichage disponibles? Est-ce qu'ils utilisent 8 bits ou le mode d'affichage de 4 bits? I / O broches ne doivent pas être un problème - il est soutien 1 x 16Bit ou 2x8Bit Banque de broches d'E / S.

@ K3NG: pouvez-vous imaginer de déplacer le code source de SourceForge système SVN?

o [k3ng 1 juin 2012 à 23:38](#) · ·

Il est une représentation schématique de l'écran Adafruit I2C RVB ici: https://github.com/adafruit/Adafruit-RGB-LCD-shield/blob/master/adafruit_rgbldshield.sch. Il utilise le mode d'affichage de 4 bits.

Je créé un projet SourceForge pour le code ici: <https://sourceforge.net/projects/k3ngarduinoocwke/files/>. Je ne fais pas encore SVN; Je viens de tomber la dernière ino fichier là-haut. Je dois admettre que je ne ai pas d'expérience avec les systèmes de code source et le besoin de faire des recherches et d'éduquer moi-même. Toutes les recommandations pour les clients seraient appréciés.

100. [RZ9HK 5 juin 2012 à 02h20](#) · ·

Salut Anthony, voulez-vous me laisser la permission de traduire certains de vos articles pour le rendre disponible pour le russe «segment» de WWW? Bien sûr, vos droits d'auteur ne sera pas affectée. Merci et 73, Victor

o [k3ng 5 juin 2012 à 02h28](#) · ·

Oui absolument! Ce serait génial. Merci et 73!

o [RZ9HK 5 juin 2012 à 03h38](#) · ·

Merci et bonne chance dans la poursuite du développement! 73!

101. [Hajo 17 juin 2012 à 11:36](#) · ·

@ k3ng

Avez-vous déjà essayé de connecter le cw-manipulateur avec le RVB-bouclier sur une UNO ou avez-vous passer à l'Arduino Mega. Je l'ai essayé plusieurs fois, mais sans succès. Compilation était pas le problème, mais le téléchargement n'a pas été possible en raison de la 28 KB restriction. 73 de Hajo

o [k3ng 17 juin 2012 à 12:56](#) · ·

Je l'ai connecté à un Uno et il fonctionne très bien. Je dois l'écran intégré avec les boutons de commande et la fonctionnalité du clavier PS2. Si vous montez sur SourceForge (<https://sourceforge.net/projects/k3ngarduinocwke/files/>) vous verrez un répertoire appelé "en développement". Je laissai tomber le dernier code là. Je l'espère pour obtenir la documentation mise à jour aujourd'hui ou demain avec la façon de compiler la fonctionnalité LCD, mais pour les gens comme vous qui connaissent déjà le code, il est assez facile.

Vous avez raison sur le code de bouclier RVB prenant beaucoup de mémoire. Avec les bibliothèques PS2 clavier et d'affichage RVB compilées dans, je suis à la limite d'un Uno (avec le chargeur de démarrage standard).

Notez que ce code supporte à la fois l'I2C RVB écran LCD et d'un écran LCD standard mode 4 bits.

102. [Ron McCurdy 1 juillet 2012 à 16:50](#) · ·

Je me sers d'Atmel Visual Studio 6.0 et quand je «construire» la solution, je reçois une erreur "EEPROM.h: Aucun fichier ou répertoire." Où puis-je trouver ce fichier et d'autres inclure des fichiers que je peut avoir besoin. Je suis en utilisant l'Duemilanova Arduino avec Atmel 328P.

o [k3ng 1 juillet 2012 à 17:32](#) · ·

Je ne suis pas familier avec Atmel Visual Studio, mais eeprom.h et les autres bibliothèques standard sont inclus dans la structure de répertoire Arduino IDE (ie \ Arduino-1.0.1 \ libraries \ EEPROM \). Vous pouvez télécharger le logiciel Arduino ici:
<http://arduino.cc/en/Main/Software>.

103. [Ron McCurdy 1 juillet 2012 à 18h01](#) · ·

Merci! Je savais qu'il était quelque chose de simple ... et je ne voyais pas. :)

104. [DD4DA, Gerd 2 juillet 2012 à 17h22](#) · ·

Je l'ai porté la version actuelle de Visual-Studio6 et l'ensemble du projet est disponible à "<http://sourceforge.net/projects/k3ngkeyer4as6/files/Sourcecode>". Pour compiler le projet avec succès, la chaîne d'outils WinAVR-20100110 doit être installé. Atmel utilise un compilateur récent Toolchain comme Arduino. Toutes les macros d'accès de la mémoire flash sont supprimées dans la chaîne d'outils plus récente. Cela ne veut pas beaucoup - il suffit d'installer le WinAVR et sélectionnez la chaîne d'outils de compilation alternative dans les propriétés du projet. Le winrar-archive que je téléchargé sur sourceforge prédéfini à utiliser WinAVR place AVR-Studio6 Toolchain. Je devais aucun avertissement au moment de la compilation. Le code fonctionne très bien.

o [k3ng 3 juillet 2012 à 20:55](#) · ·

Non pas que je dois beaucoup de temps libre, mais devrais-je donner Visual Studio un essai? Je suppose qu'il ne l'émulation du matériel?

o [DD4DA 3 juillet 2012 à 21h18](#) · ·

Avec cet IDE, il est possible de faire une puce-debug sur. Vous pouvez voir ce qui se passe dans les variables, les registres, les minuteries, les IRQ et plus encore. Vous avez besoin d'un AVR-DRAGON pas cher ou un AVR-JTAG-ICE3. Don't utilisent un clone d'entre eux. Ils ont souvent des problèmes et une protection pour le matériel est manquant. Départ de l'utilisation que vous voulez de l'MCU et de décider ce débogueur peu u besoin. Bye la manière, AVR-JTAG-MK1 does'nt soutien le plus moderne de la MCU et ne sont pas pris en charge par AVR-STUDIO 5 et plus récent.
Développer avec un TOC-métrage est un monde différent comme "printf (...)" Ou jamais . Il est dans-système et variables realtime. Manipulation, la mémoire, les registres sont possibles à l'exécution.
Je ne veux pas les manquer.
Vy 73 de DD4DA, Gerd

105. [Ron McCurdy 2 juillet 2012 à 17h51](#) · ·

Merci un tas !!

o [dd4da 3 juillet 2012 à 05:55](#) · ·

Je suppose que vous devez modifier le MCU utilisé dans les propriétés du projet si vous utilisez un autre MCU, comme ATmega1284p - que je l'ai pré-défini dans le fichier de projet. En outre, l'I / O Pins doit être changé à votre Pin-cartographie dans l'entête du fichier source, bien sûr. Et enfin, le fichier doit pins_adruino.h échangé au fichier similaire nommé à partir du projet Arduino, qui soutiennent votre MCU. The utilisé pin-cartographie est en outre descripted dans le fichier pdf.
Je me décide à écrire un document comment changer le MCU dans l'environnement AVR-Studio6. Il ya quelques petites étapes à faire, mais une compilation d'entre eux seraient faites ce travail à 20 tâche second.
Je fais le fichier de projet pour le système de svn aujourd'hui. Il est plus facile de gérer les mises à jour.

106. [Ron McCurdy 3 juillet 2012 à 12:57](#) · ·

Oui, je suis sur un ATmega2560 et peut-être même essayer un 328P. Donc, je vais faire attention à cela ou regarder pour vos mises à jour. Merci encore!

o [DD4DA 3 juillet 2012 à 20h52](#) · ·

Je l'ai téléchargé des trucs pour ATmega2560, ATmega1284p, ATmega664p. Cest testés, d'autres sont possibles. Je ai ajouté les nouveaux fichiers ARDUNIO 1.0.1 de soutien et pilote matériel aussi.
Le ATmega328P a juste besoin d'un autre fichier de description de brochage "pins_adruino.h". Ne pas oublier de changer l'appareil dans les propriétés du projet AVR-Studio6.
Je ne l'ai pas testé les routines de support I2C-bus, doivent passer plus de temps à le faire. Il est également possible d'utiliser un écran LCD hambrewed avec le MCP23017 et HD44780 - est pas mystérieuse, juste une tâche simple.
Les fichiers RGB-LCD manquent encore. Si le support I2C-bus est activée, prendre soin de les Twi-lignes de la MCU. This should être pas utilisé autrement, si le support de pilote est activé. !!!!

vy 73 de DD4DA, Gerd

107. [Ron McCurdy 3 juillet 2012 à 21:07](#) · ·

D'après ce que vous me dites, je vais rester avec le 2560 et peut-être simplement utiliser l'Arduino 1.0.1. Je suis un newbie à cela, donc, je ne veux pas entrer en dessus de ma tête!

Ron

108. [Ron McCurdy 3 juillet 2012 à 21h09](#) · ·

Visual Studio 6.0 ne dispose soutien Arduino limitée. Il n'y a rien pour les ATmega2560.

Ron

- o [DD4DA 3 juillet 2012 à 21:33](#) · ·

Arduino ont le soutien de tout limité. Ils utilisent la GNU-Toolchain similaire AVR-Studio. Je ai ajouté un fichier de mappage de 3party qui soutient l'2560. Cela est la raison pour laquelle vous avez besoin de remplacer le fichier de mappage pour obtenir le soutien de ce peu MCU. Dans des circonstances normales, il est assez important de changer le dispositif dans les propriétés projet. Arduino développeurs ont décidé qu'ils utilisent un seul fichier pour cartographier la plateforme MCU / Hardware. Ils Does'nt résoudre les macros de MCU utilisé de sorte que vous devez remplacer le fichier de mappage.

Dans l'environnement Arduino, vous devez Somthing plus si vous voulez utiliser un matériel différent, car ils favorisent. Je utilise un ATmega1284p nue pour mon manipulateur. Ceci est pas pris en charge directement par les Arduino.

Vous ne devez pas faire beaucoup plus que simplement télécharger le projet à partir de sourceforge et les compiler.

Je l'ai prédéfini tout ce que vous avez besoin. Il suffit de régler la Pin-Out pour votre Pin de - je ne sais pas ce que vous utilisez PIN for.vy 73 de DD4DA

109. [Ron McCurdy 3 juillet 2012 à 21:29](#) · ·

Je dois l'MarkII et il ya toujours travaillé très bien pour moi. Je l'ai essayé USB directe à l'Arduino et je suis toujours un message d'erreur. Et, personne ne semble avoir la réponse pour le message d'erreur, donc, je vais rester avec l'AVRISP MarkII.

- o [DD4DA 3 juillet 2012 à 21:35](#) · ·
la caisse les paramètres fuse

110. [N9KR Bob 4 juillet 2012 à 21h34](#) · ·

Hey Goody - Juste une note tardive de dire merci pour tout votre travail remarquable sur ce grand code. Je l'ai homebrewed 2 keyers autonomes jusqu'à présent et les deux fonctionnent parfaitement. Utilisation barebones Atmega 328 de la fois avec des fonctions de PS2 et la ligne de commande et mon permis K8RA paddle non-iambic - Je suis dans le ciel lisse CW.

Je suis actuellement en utilisant la version 2011100601 et le seul inconvénient était le manipulateur bip-booping 3 fois au démarrage de sa propre mémoire et que je constate que vous avez fixé dans le code plus récente de compensation. Je pensais qu'il était lié au calendrier autour des bouchons paddle de dérivation et simplement remarqué sur le code de réinitialisation connexes, comme une solution de contournement sur la version antérieure.

Le 1er manipulateur est dédié à ma station CW homebrew et comprend une sortie de 2N7000 assortie 2e à conduire une boîte de QSK à diode PIN et je utiliser une ligne PTT avec le plomb et queues ajusté pour le récepteur muet. Le 2e manipulateur comprend un circuit de modulation grille-bloc soigné - conçue par Art Boyars K3KU - qui fonctionne parfaitement avec mon Drake 4 lignes configuration BoatAnchor. Je utilise un APS-92 PNP (pas cher sur ebay) et il est bon de -200V ou plus.

Et enfin - je suis vraiment impatient de voir ce que vous venez avec votre tuner d'antenne Arduino. Cela a été élevé sur ma liste depuis des années et ce que vous avez en cours de développement semble terrible.

73, Bob N9KR

- o [k3ng 4 juillet 2012 à 22h46](#) · ·

Salut Bob. Je vous remercie pour vos gentils mots. Désolé pour ce bug qui a impliqué les bouchons de dérivation. Bien que je l'ai toujours eu ces bouchons sur les schémas, mon unité de montage d'essai n'a pas les avoir jusqu'à récemment. Je l'espère d'autres ne reçoivent pas peu par ce bogue. Mais je digresse. Le tuner est un projet très ambitieux. Je ne l'ai pas vu quelqu'un publie une unité de relais à commutation de ce type encore. Je travaille sur la carte de relais que nous parlons. Le code d'extension I2C I / O a été écrit et testé. Je suis vraiment impatient de se rendre à la logique de réglage réelle car je pense qu'il pourrait y avoir des stratégies de régler les multiples et beaucoup de potentiel pour optimiser le code de réglage pour réduire les temps d'affiner. Je vais probablement avoir à construire un gabarit de test avec différentes charges d'impédance pour tester et affiner les temps de référence. Ça va être amusant.

Mais revenons à l'opérateur, la nuit dernière je l'ai écrit un sous-programme pour la CW décodage et ça fonctionne presque parfaitement avec la machine CW généré (je dois l'un manipulateur aller dans une autre à l'essai). Je veux tester avec straightkey bâclée code généré soir. Je ai quelques idées pour le circuit pour convertir audio analogique du récepteur dans les niveaux logiques numériques de l'entrée du manipulateur a besoin. Je devrais avoir un peu de code bêta dans le dossier du développement de ce soir, si quelqu'un est intéressé à jouer avec elle.

Quoi qu'il en soit, merci encore. Dit dit. 73 Goody

- o [Bob N9KR 4 juillet 2012 à 23h33](#) · ·

Sonne bien - sur les deux fronts. Sur le relais commuté tuner - Je suis d'accord - que je cherchais depuis quelques années et ai rien trouvé publiée. Vous da 'homme! Je vais rester à l'écoute. Merci encore.

- o [DD4DA, Gerd 5 juillet 2012 à 14h58](#) · ·

Le tuner de relais commuté est terminé depuis quelques semaines. Je ai également utilisé deux de ATmega à eux et câble réseau contrôler pour relier la télécommande et contrôleur de commutation pour le relais de. L'unité d'E / S pour la commutation de relais est lié à un ATmega88 utilisant Bus I2C et MCP23017. Le ULN2803 va faire le travail de commutation. Chacun des relais sont sepparately contrôlée - (tuner symétrique) de sorte qu'il est possible de régler la balance sur la ligne d'alimentation de l'antenne.

Le tuner est basé sur une unité allemande appelée "Christian Koppler" développé par dl3lac - une unité très populaire, a publié un il ya quelques années.

Je dois modifier la partie de contrôleur et de l'utilisation du câble RS422 du contrôleur au lieu de 24 lignes (fil AWG14), pour relier la fois contrôleur. Mon antenne tuner est capable de gérer 1000W-PEP et effectivement, l'G5RV 10m-80m est utilisé avec eux. La limitation de la résistance de puissance ne sont que la «C» et Relais. Le firmware est écrit dans AVR-Studio et effectivement, je proposerai le projet de "C" à "C + " Langue.

Je cherche une paire de roller "L" et VCA- "C" s »pour construire une antenne symétrique tuner qui est robuste pour gérer 2KW PEP. Relais de commutation sont chers dans cette gamme de puissance et de tension.

Le week-end, je vais télécharger le projet complet avec la source et le PCB à SourceForge trop.

Au "http://www.dc4jg.de/html/sym_koppler.html" vous peut voir ce que je parle.

vy 73 de DD4DA, Gerd

- o [Art Boyars 14 décembre 2012 à 01h08](#) · ·

Bob,

Je suis tombé sur votre Juillet 4 colonnes sur les manipulateurs. Vous mentionnez l'aide de la (mal nommée) circuit K3KU pour grille-bloc tapant votre Drake 4-Line. (Voilà la plate-forme, je servais quand je «inventé» le circuit.) Saviez-vous que le circuit sera également votre clé + 12V plate-forme, sans aucune modification? Voilà sa beauté. 73, art K3KU artboyars@gmail.com

111. *k3ng* [Le 10 juillet 2012 à 00h29](#) · ·

Je suis en utilisant l'MCP23008. Je l'aime cette puce ULN2803 pour entraîner les relais. Merci pour l'idée de conception.

Je ne l'avais pas pensé à la possibilité de faire le réglage asymétrique. Est-ce que votre appareil possède des capteurs de courant sur les deux conducteurs de ligne équilibrés? Je pensais que de mettre des capteurs de courant suffit pour mesurer le courant pour le plaisir.

o *DD4DA, Gerd* [Le 10 juillet 2012 à 20:42](#) · ·

Je me décidai d'utiliser un MCP23017 et ULN2803 relais pour conduire, parce que l'autre bonne puce disponible était un PCF8574 Phillips (A) qui a les conduire limite actuelle est de 1 mA chacune line. This est moins que vous avez besoin pour une seule LED. Le LSN a une limite à 500mA chaque ligne, si vous passez à GND (bas-côté). Cela devrait être enough pour 24V relais de ce que je vous recommande d'utiliser. Vous devez savoir que le commutateur Low-Pass-Pass Salut / min besoin 4 relais en 2 et besoins pour passer en tandem. Vous obtenez un peu plus que le courant qui est nécessaire pour swich et "HOLD" un temps plus long doublé.

Si le tuner d'antenne est éteint, devrait être communiqué à des bye-passer la charge de la ligne d'alimentation. De relais

Le problème que je ont pas résolu est le transformer qui réorientation équilibrée et la phase (180 °) pour les lignes symétriques LC. Les matériaux de base disponibles Does'nt œuvres from 1.8Mhz optimale à 30Mhz. I believe que le Guanella-Balún est la meilleure solution pour faire ce travail, mais je ne nous gênait pas les faire vérifier, encore.

Maybe, je peux imaginer une construction de deux symétriseurs transformers - un pour les bandes inférieures, un pour les tranches supérieures . Ceci est un projet jusqu'à l'été.

112. *ACLamb* [Le 29 juillet 2012 à 23h58](#) · ·

Salut les gars,

je pourrais utiliser un peu d'aide, s'il vous plaît. Je suis allé à travers et le code compilé rev '2012070201 '(w / Arduino 1.01) en plusieurs étapes, progressivement vers l'ensemble des fonctionnalités que je voulais. D'abord comme téléchargé - compilé amende. Deuxièmement, je l'ai changé plusieurs valeurs se rendre à mes préférences personnelles (effet local de Freq, etc - rien de majeur) -, elle a dressé amende. Troisièmement, je cherchais à activer le clavier PS2 (sous-répertoire créé [PS2Keyboard] dans mon répertoire de carnet de croquis, non commenté le comprennent stmt, #define FEATURE_PS2_KEYBOARD, et le clavier PS2Keyboard; etc) lorsque je tente de compiler ce, elle arrête sur le . stmt dernière (clavier PS2Keyboard;) et dit: «PS2Keyboard 'ne nomme pas un type"

je l'ai révérifié plusieurs fois pour vous assurer que je dois toutes les mesures correctes mais son assez simple (derniers mots célèbres!). Que dois-je faire ou ce que je fait de mal ?? Tout ce que je suis en train de faire à ce stade est de permettre la PS2 Keybd. Merci!

Archie KX5X

o *k3ng* [Le 30 juillet 2012 à 00h12](#) · ·

Salut Archie. Avez-vous décommenté la ligne suivante vers le haut du code:

```
#comprendre
```

```
73
```

```
Goody
```

o *ACLamb* [Le 30 juillet 2012 à 00h19](#) · ·

Oui, je décommenté 4 stterments y compris le '#include', je puis créé le sous-répertoire de PS2Keyboard dans le répertoire de croquis et copié des fichiers dedans. Est-il aller ici ou 'd'un niveau'?

Je essayé de suivre vos instructions, alors je fait une recherche sur PS2Keyboard pour voir si je raté quelque chose.

Merci pour l'aide !!

Archie / KX5X

o *k3ng* [Le 30 juillet 2012 à 00h23](#) · ·

Avez-vous créer un répertoire \ \ bibliothèques dans le répertoire de carnet de croquis, puis au sein de ce répertoire \ PS2Keyboard \ ?

113. *ACLamb* [Le 30 juillet 2012 à 00h32](#) · ·

Goody,

La suivante est ce que je faisais (exactement):

mon carnet de croquis est ici:

```
C: \ Users \ gpalamb \ Documents \ Arduino \ advkeyer
```

```
PS2Keyboard dir:
```

```
C: \ Users \ gpalamb \ Documents \ Arduino \ advkeyer \ PS2Keyboard
```

lignes non commenté :

```
#include
```

```
#define FEATURE_PS2_KEYBOARD
```

```
clavier PS2Keyboard;
```

message d'erreur:

compilateur arrête à la dernière déclaration et dit

```
'PS2Keyboard' ne nomme pas un type
```

Je ne suis pas sûr, mais je devine son où je mets le sous-répertoire. Est-il à la place rite?

Merci

Archie / KX5X

o *ACLamb* [Le 30 juillet 2012 à 00h34](#) · ·

nous avons traversé les uns des autres -

pour répondre à votre question - NO. Je vais essayer que

Merci!!

Archie

- o *k3ng* [Le 30 juillet 2012 à 00h36](#) · ·

Bien reçu. Oui, je pense que vous devez placer les fichiers dans ce répertoire:

C: \ Users \ gpalamb \ Documents \ Arduino \ bibliothèques \ PS2Keyboard \

- o *ACLamb* [Le 30 juillet 2012 à 01h02](#) · ·

Cela devient vraiment frustrant. (Je suis frustré avec moi - je sais quelque chose de sa (relativement) simple dans la mise en place).

mettre la bibliothèque dans mon répertoire carnet n'a pas aidé. Je fini par mettre dans le sous-répertoire «Bibliothèques» dans ma configuration Arduino et la compilation au moins allé plus loin.

La compilation arrêté à la ligne 1343: l'erreur était «valeur de cas exemplaires»

-> cas PS2_SCROLL: // Prosign deux caractères suivants

```
ps2_prosign_flag = 1;
#ifdef FEATURE_DISPLAY
#ifdef OPTION_MORE_DISPLAY_MSGS
lcd_center_print_timed ("Prosign", 0, default_display_msg_delay);
#endif
# endif
briser;
```

Je vais à pied pour Tonite - Je suis trop frustrée de voir beaucoup à tous.

Je reviendrai fraîche et vous permettent de savoir si je me pose des questions ensuite. Merci Goody!

Je l'aime vraiment votre conception - son exactement ce que je dois / veux!

73!

Archie / KX5X

114. *ACLamb* [Le 30 juillet 2012 à 13:25](#) · ·

OK, sa matin, je suis frais - - -

Je vérifié un tas de choses. Je devais un gâchis, en essayant de trouver où le compilateur voulait mon (votre) bibliothèque, je me suis précipité bonnes choses! Son simple, le mettre dans le "Bibliothèques" dans le répertoire Arduino installer et il apparaît dans l'esquisse tirer vers le bas pour "bibliothèque d'importation". Pourraient trouver ailleurs, mais ceci est où je l'ai mis.

I 'décommenté 3 lignes:

```
#include (en fait je importé la bibliothèque pour vous assurer qu'il serait le trouver)
#define FEATURE_PS2_KEYBOARD
clavier PS2Keyboard;
```

Je compilé le croquis:

il a fait descendre dans la "check_ps2_keyboard ()" sous-programme à la ligne 1343:

-> Cas PS2_SCROLL: // Prosign deux prochaines caractères

et a signalé l'erreur:

"la valeur de cas exemplaires"

Peut-être que je ne dois pas l'option de clavier PS2 :(

Des pensées?? (Je suis toujours deviner sa ma configuration - je compilé le croquis "SIMPLE_TEST" dans les exemples pour la bibliothèque PS2keyboard pour vérifier que la bibliothèque, je avait compilé Il compilé bien..)

Merci Goody

Archie / KX5X

- o *k3ng* [Le 31 juillet 2012 à 02h14](#) · ·

Cela est très étrange. Pouvez-vous envoyer votre fichier .ino et les fichiers de bibliothèque PS2 que vous utilisez pour Anthony parsément bonne arobase gmail point com?

- o *ACLamb* [Le 31 juillet 2012 à 12h37](#) · ·

sur son chemin!

Merci! - Désolé d'être comme un noob / pita

Archie / KX5X

- o *k3ng* [1 août 2012 à 00:36](#) · ·

Pas de soucis. Je vous ai envoyé un courriel privé. Je pense I figured it out. Faites le moi savoir.

115. *Owen* [Le 31 juillet 2012 à 22h41](#) · ·

Ce projet est en mode CLI ou l'émulation Winkey, adaptée à la connexion par un port RS232 physique, et à quelle vitesse (s). Je dois une installation pour délivrer ports RS232 sur le site de la radio à distance, indépendante d'un ordinateur à ce site.

Owen

- o *k3ng* [1 août 2012 à 00:35](#) · ·

Bonjour Owen. Vous avez plusieurs options. Si vous utilisez un ou Uno Nano ou l'unité Arduino similaire, vous pouvez compiler soit l'émulation K1EL Winkey ou de la CLI, mais pas les deux simultanément en raison de limitations de la mémoire de ces modèles Arduinos. Si vous avez un Arduino avec une plus grande empreinte mémoire (à savoir le Mega) à la fois l'émulation, vous pouvez compiler et télécharger K1EL Winkey et de la CLI dans l'unité. Vous pouvez ensuite basculer entre les deux modes au démarrage (en marche ou réinitialiser). Si vous avez `#define OPTION_SERIAL_PORT_DEFAULT_WINKEY_EMULATION` décommentée, l'unité par défaut à l'émulation K1EL Winkey lors d'une réinitialisation et si vous maintenez le bouton de commande à la mise sous tension, il se mettra en mode CLI. Si vous commentez cette définition, le comportement sera inversé.

Si vous souhaitez deux ports RS232, un fonctionnement K1EL Winkey et l'autre CLI exploitation, je peux travailler sur cette fonctionnalité. Le deuxième port serait un logiciel basé et serait sur les broches normales à 0 / + 5V niveaux et non de véritables niveaux de tension RS232. Vous pouvez facilement convertir ce avec des transistors ou une puce TTL-to-USB ou un module qui est facilement disponible à partir de plusieurs sources.

La vitesse du port CLI est configuré avec cette ligne: `#define default_serial_baud_rate 115200`

En mode K1EL Winkey le manipulateur conforme à la norme K1EL en démarrant en 1200 bauds. Si le client invoque Winkey mode 2, les commutateurs de manipulateur à 9600 bauds. Ces délais peuvent évidemment être modifiés dans le code, mais le programme de client doit être en mesure de passer la vitesse du port ainsi, si vous avez besoin d'une certaine vitesse de transmission spéciale je suis sûr avec le dos-à-dos Arduinos agissant comme convertisseurs de transmission que nous pourrions faire travaux de quoi que ce soit. Permettez-moi savoir si vous avez besoin de quelque chose de spécial pour votre projet de site radio à distance. Je aime codage de nouvelles fonctionnalités et je trouve télécommande et le site de choses intéressantes.

73

Goody

- o Owen [1 août 2012 à 00:50](#) · ·

G'day,

Je ne pensais pas d'essayer d'utiliser à la fois CLI et Winkey en parallèle à travers des ports distincts, l'un ou l'autre est fine et la flexibilité d'offrir à modifier la puissance en cas de défaut au démarrage est tout à fait adéquat pour mes fins.

Je ne suis pas très Arduino avertis ... mais assez expérimenté dans AVR, donc excuser les questions ...

Donc, «hors de la boîte 'ce sera exécuté sur les grandes Arduinos (je ai un clone Arduino avec un Atmega168 et un port série TTL). Je suppose d'adapter la série TTL à l'interface RS232, je suppose qu'il utilise uniquement TxD et RxD.

Je dois aussi avoir un Pro 328 quelque part, si elle a besoin de plus de mémoire, ou je peux avoir une puce 328 pour mettre sur la carte de clone MHV.

1200/9600 est très bien. Les ports sont livrés par un port Ethernet serveur TS4 quatre bornes. Concept est un port pour contrôler le TS2000, un autre port pour nourrir le manipulateur. Mon attente est que le manipulateur fournit parfaitement formé le code Morse, moins touchés par la gigue de réseau que d'envoyer points et des traits à travers le réseau.

Je l'ai téléchargé la distribution de manipulateur, et il a échoué compilation ... Je dois chasser certaines bibliothèques.

Merci

Owen

- o Owen [1 août 2012 à 01:26](#) · ·

OK, je l'ai trouvé un conseil Pro328 16MHz 5V, et vérifié que je peux compiler soit CLI ou Winkey (avec ou w / o 2) et il tient dans le conseil. (Mon erreur de compilation est due à la mauvaise carte sélectionnée.)

Donc, je vais donner ce un tourbillon, pourrait essayer Winkey (2) que je me sers de DRH pour contrôler la radio sur l'autre port.

Owen

- o k3ng [1 août 2012 à 02:27](#) · ·

Pour autant que je suis conscient de code et de matériel Arduino fournitures uniquement TxD et RxD. Malheureusement, je ne suis pas connu dans l'environnement de l'AVR, mais je peux vous dire ceci est quelque chose que je devrais explorer dans l'avenir.

Je pense que ce manipulateur va bien travailler pour votre application. Comme vous le supposez, il enverra bonne CW indépendamment de gigue réseau. À 1200 bauds, il fonctionne parfaitement, mais il convient de noter que la DRH a quelques bugs mineurs dans le Winkey GUI. Je l'ai utilisé le manipulateur avec N1MM un peu avec aucun problème.

Si vous êtes principalement intéressés à l'interface avec l'exploitation forestière et concours logiciel existant, l'émulation K1EL Winkey est le choix évident. Cependant, la CLI a plus de flexibilité et est plus extensible comme il est pas encombré par la norme Winkey. Mais il ya quelque temps, je commençais à coder une extension de l'émulation Winkey où vous pouvez envoyer un signe \$ comme une «évasion» et envoyer des commandes au manipulateur. Cela pourrait être utilisé pour contrôler les lignes numériques pour contrôler les relais et faire d'autres choses que le protocole Winkey ne visait pas à faire. Permettez-moi savoir si vous avez tout intérêt à cela.

- o DD4DA [1 août 2012 à 06:30](#) · ·

Il est pas un avantage pour sepperate la CLI et l'interface WinKey. Vous avez plus de câbles et plus de matériel qui fait le manipulateur pas moins cher et le câblage plus complexe. Je l'aime Sur-Boot-Réinitialiser décision - Winkey ou CLI. Vous devez vous rappeler - ce est un manipulateur électronique à faire morse, pas un objectif général MCU-conseil qui connaissent de morse. Cette should ce soit. Mybe élargir le jeu de commandes de Winkey pour revenir à cli et étendre la CLI de passer à WinKey - Mais, je ne pense pas que ce soit utile.

vy 73 de DD4DA, Gerd

- 116. Owen [1 août 2012 à 08:38](#) · ·

Eh bien, je l'ai chargé un Pro 328P Sparkfun Arduino avec soit CLI ou Winkey2 succès. Je me suis entretenu à la CLI d'un prog de série, et a essayé de la Winkey2 avec DM780 et il semblait bien fonctionner (KEY et PTT).

Je pense que la version de production pourrait être plus fiable, sans le chargeur de démarrage, donc dans la recherche de conseils proto qui ont le connecteur ISP, celle que je l'ai utilisé semble bon, ou Mega Pro 5V / 16MHz de Sparkfun.

Je l'ai commandé un peu de l'interface RS232-TTL de Chine, environ \$ 4 je crois, et il va câbler en place du module USB / série, je suis actuellement en utilisant de parler à la carte.

Anthony, cela ressemble un remplacement fonctionnel très pratique pour le Winkeyer RS232.

Oui, une grande opportunité pour certains bitswitching supplémentaire de relais etc ... mais comme vous le dites, ce doit être construit dans le logiciel client et les intérêts commerciaux pourraient entraver cela. Peut-être que nous avons besoin d'un bon protocole OM !!!

Merci

Owen

o [Owen 2 août 2012 à 04h05](#) · ·

Je l'ai toujours eu une préoccupation que le chargeur de démarrage Arduino pourrait être faussement piégé par le trafic série au cours de la temporisation initiale, et je pense que je l'ai vu mention de solutions de contournement ci-dessus.

Une solution de contournement je l'ai mentionné était de ne pas utiliser un chargeur de démarrage.

Cependant, je l'ai téléchargé la source du bootloader et compilé avec WATCHDOG_MODS définis, ce qui empêche le chargeur de démarrage sur un coup de pied dans le pouvoir en place.

Je l'ai chargé le nouveau bootloader, et rechargé le manipulateur très bien, et il fonctionne bien avec la DRH en mode Winkeyer2.

Donc, je peux obtenir le 328 Pro-mini planche plus petite à essayer.

Owen

o [DD4DA, Gerd 4 août 2012 à 08h49](#) · ·

Est-ce que vous êtes encore fini avec votre construction?

o [DD4DA, Gerd 3 août 2012 à 06h29](#) · ·

Je ai utilisé un ATmega1284p natif et un MAX232 à des fins Winkey. Si USB est seulement disponible, qui est un travail pour un simple convertisseur. Ceci est moins cher que d'une seule puce FTDI. Plus je, je l'ai remplacé le PTT une transistors de clavetage avec un quad Opto-coupleur comme TIL196. Les autres parties sont simplement prise pour Plugs. Il est pas nécessaire pour buid un PCB imprimé. Le 1284p utilisé provient en DIP40. vy 73 de DD4DA, Gerd

o [Owen 3 août 2012 à 07h33](#) · ·

En effet Gerd, une autre option Je considère pour cet ensemble de fonction réduite (RS232 / Winkeyer2 / PTT + KEY) est de mettre un régulateur, MAX232, ATmega328P et un couple de FET 2N7000 que PTT et interrupteurs à clé, le tout sur un morceau de veroboard. Je me suis presque fait ce matin, mais je ne pouvais pas trouver toute MAX232 en stock.

Cheers, Owen (VK1OD).

117. [DD4DA, Gerd 3 août 2012 à 06h49](#) · ·

@ DL2SBA: Pourquoi le code complet est en un seul fichier au lieu de plus, demandez k3ng - en anglais, de course. Je suis d'accord sur le point de l'utilisation de variable flottante. Le ATmega est pas le meilleur choix pour le point d'utilisation flottante. La bibliothèque est assez grande. Pour convertir la routine de flotteur dans un un entier est juste un travail qui est nécessaire pour le faire. K3NG a libérer le code source. Cela permet à l'emploi - il suffit de faire et de l'envoyer lui. L'avantage sera de sauver la mémoire de programme qui permet le support optionnel de matériel qui est en forme dans les petites Arduino de.

Ce ne est pas serviable de publier vos questions sur le logiciel de manipulateur sur votre page web et en allemand. Il suffit de faire ici - personne ne vous blâmer.

VY 73 de DD4DA, Gerd

118. [nanokeyer 3 août 2012 à 10h38](#) · ·

Salut les gars,

son temps pour une nouvelle vidéo. Je reviens juste de EA6 (Mallorca Island) vacances d'été étaient je participais au concours IOTA 2012 en mode mixte QRP pour 4h avec ma station de sac à dos. La manipulation CW a été fait avec N1MM enregistreur et d'un Arduino Nano exécution de code de Goody (la version du Voyage d'ULM sur une perfo-bord, salut salut) ... Profitez ...

73 de Oscar DJ0MY



119. Owen [5 août 2012 à 00h43](#) · ·

Gerd, je ne suis pas sûr de ce que vous me demandez.

Je l'ai construit et testé un prototype utilisant un Pro 5V / 16MHz bord avec bootloader personnalisé, le module RS232 TTL, et les pilotes FET KEY / PTT, et il fonctionne très bien.

Je suis en attente de pièces pour un travail final, et que vais prendre quelques semaines.

Owen

o Owen [Le 27 août 2012 à 11:32](#) · ·

Certains retard dans l'obtention des pièces, Sparkfun foiré ma commande. Quoi qu'il en soit, si Metaboards arrivé dans le courrier aujourd'hui, ils seront donc idéal pour le travail,

Le projet est essentiellement un remplacement fonctionnel pour un Winkey RS232 (qui sont maintenant disponibles, mais je suis sûr de ne pas autant de plaisir que ce projet).

Je l'ai commencé à documenter le projet à <http://vk1od.net/module/K3ngKeyer/index.htm> ... commencé est le mot clé! Je ne vous attendre à mettre le PCB ensemble demain et devrait avoir à travailler en fin de journée.

Anthony, je pense à l'aide d'un cristal 18.432MHz. Cela convient de hautes vitesses de RS232 vers le sol, prévoyez-vous des problèmes avec le côté de code Morse (à condition bien sûr que je crée la définition de la carte appropriée dans l'Arduino IDE?

Owen

120. [zenographie](#) [Le 23 août 2012 à 17h48](#) · ·

salut

Tnks pour cette belle Arduino pirater ... sur une planche Mega, il ya encore beaucoup de RAM et d'E / S pour faire d'autres choses: -)))

Nous avons écrit une petite page Wiki dédié au français Ham / pirates qui ont l'intention de construire leur propre bouclier

<http://wiki.electrolab.fr/Projets:Perso:2012:ArduiKeyer>

Les fichiers de Kicad seront en ligne à la fin de ce mois (Août 2012). Nous avons également corrigé l'PS2Keyboard.ccp de traiter avec clavier localisé (je serai heureux de vous l'envoyer si vous trouvez tout intérêt)

73

Marc f6itu

o [k3ng](#) [Le 26 août 2012 à 13h36](#) · ·

Bonjour Marc,

Page Wiki Nice! Il est formidable de voir mon code en action. S'il vous plaît envoyez-moi le lien à la bibliothèque PS2 patché et je vais lien vers elle à partir d'ici.

Merci et 73

Goody

o [zenographie](#) [Le 26 août 2012 à 14:10](#) · ·

Merci beaucoup pour ces paroles aimables :-)

vous pouvez lier (ou télécharger le fichier) au <http://wiki.electrolab.fr/File:PS2Keyboard.cpp>

Si je trouve le temps de le faire, je vais vous envoyer le "dit dah" tableau d'entre vous "principale" pour ajouter des lettres diacritiques (nous utilisons certains en français, comme le "e" lettre avec des accents).

BCNU
73
'Marc f6itu

- o *k3ng* [Le 26 août 2012 à 16h46](#) · ·
Je serais heureux d'ajouter les caractères supplémentaires. Je pris quatre ans de français à l'école secondaire, mais malheureusement, je oublié la plupart. Un de ces jours, je vais apprendre à nouveau.

[21. Pingback: [DL7BJ - manipulateur-Elektronik für Morsetasten](#) ·

[22. *Marius* [Le 23 septembre 2012 à 07h04](#) · ·

Beau projet. Je cours sur une carte Arduino Uno. Voir plus à <http://www.lb3hc.net> Tnx es 73

- o *k3ng* [Le 23 septembre 2012 à 14h42](#) · ·
Bonjour Marius. Je ne le vois pas sur le site vous avez accédé à. Y at-il une page qu'elle est sur?

[23. *Mike* [Le 23 septembre 2012 à 14h15](#) · ·

Salut, je suis un problème urgent. La version de manipulateur K3NG_Arduino_Keyer_2012090501.ino fonctionne OK dans Ham Radio Deluxe il semble. Le conseil est une carte Arduino Uno. Toutefois, dans N1MM il semble que cela est remis à zéro. Il envoie "hi" plusieurs fois quand N1MM est démarré. Il dit tout d'un coup "winkey pas détecté", même si je peux lui envoyer. Quelques fois il semble que cela remet parce qu'il dit tout d'un coup "salut". Savez-vous ce qui peut causer ceci? Je besoin pour un DXpedition sorte que son urgence. Espérons que vous pouvez vous aider si vous avez des expériences quelque chose de semblable.

- o *k3ng* [Le 23 septembre 2012 à 14h32](#) · ·
Salut Mike. Avez-vous OPTION_WATCHDOG_TIMER activé? Si oui, le désactiver dans le code et recompiler. Avez-vous la réinitialisation automatique du logiciel Arduino désactivé (ce qui est fait en coupant une trace sur la carte Uno PC)? Je recommande fortement de faire cela. Est-il une différence si vous désactivez Winkey 2 support (OPTION_WINKEY_2_SUPPORT)?

73
Goody
K3NG

- o *k3ng* [Le 23 septembre 2012 à 14:40](#) · ·
Aussi, quelle version de N1MM utilisez-vous?

[24. *Mike* [Le 23 septembre 2012 à 15h00](#) · ·

Salut. Je essayé d'éteindre surveillance retourna à Winkey mode 1, tourné un message de démarrage éteint, allumé la "Winkey TAB bug solution de contournement", tourné sur le "jeter octets au démarrage". Cela semblait pour le fixer. Je pense que le problème était que N1MM na pas obtenir une rétroaction adéquate après message était fini. Je reçois encore quelques "hi hi" messages "" quand je commence d'abord N1MM mais thats ce probabably en raison des liaisons d'échange de la bascule du. Voici mes options (désolé pour poser à long infos ici):

```
// Compiler caractéristiques de temps et d'options - commenter ou décommenter pour ajouter ou supprimer des fonctionnalités
// caractéristiques ajoutent plusieurs octets vers le binaire compilé options changent le comportement du code
#define FEATURE_SERIAL
// # définissent FEATURE_COMMAND_LINE_INTERFACE // cela nécessite FEATURE_SERIAL
FEATURE_COMMAND_BUTTONS #define // cette est maintenant nécessaire pour les boutons réguliers et mode de commande (ajoutée dans la
version 2012061601)
#define FEATURE_SAY_HI
#define FEATURE_MEMORIES
#define FEATURE_MEMORY_MACROS
#define FEATURE_WINKEY_EMULATION // cela nécessite FEATURE_SERIAL - désactivation automatique du logiciel Reset est recommandé
(voir documentation)
// # définir OPTION_WINKEY_2_SUPPORT // nécessite FEATURE_WINKEY_EMULATION
// # définissent FEATURE_BEACON
// # définissent FEATURE_CALLSIGN_RECEIVE_PRACTICE
#define FEATURE_POTENTIOMETER // ne permet pas, sauf si vous avez un potentiomètre raccordé, sinon bruit faussement déclencher des
changements WPM
// # définir FEATURE_SERIAL_HELP
// # define FEATURE_HELL
// # définissent FEATURE_PS2_KEYBOARD // également ligne de PS2Keyboard uncomment ci-dessous et PS2Keyboard.h comprennent au
sommet (nécessite FEATURE_SERIAL)
// # définir FEATURE_DEAD_OP_WATCHDOG
// # définissent FEATURE_AUTOSPACE
// # définissent FEATURE_FARNSWORTH
// # définissent FEATURE_DL2SBA_BANKSWITCH // Passage banques de mémoire disposent comme décrit FEATURE_DISPLAY // support
d'affichage à cristaux liquides (y compris l'une des options matérielles ci-dessous) // # définir FEATURE_LCD_4BIT // affichage LCD classique en
utilisant 4 lignes I/O // # définissent affichage FEATURE_LCD_I2C // I2C LCD utilisant MCP23017 au addr 0x20 (Adafruit) // # définir
FEATURE_CW_DECODER
```

```
#define OPTION_SUPPRESS_SERIAL_BOOT_MSG
// # définissent OPTION_INCLUDE_PTT_TAIL_FOR_MANUAL_SENDING
// # définissent OPTION_CLI_WINKEY_AUTOSWITCH
#define OPTION_SERIAL_PORT_DEFAULT_WINKEY_EMULATION // ce qui fera l'émulation Winkey être la valeur par défaut au démarrage;
maintenez bouton de commande vers le bas au démarrage pour activer le mode CLI
#define OPTION_WINKEY_DISCARD_BYTES_AT_STARTUP // si ASR est pas désactivé, vous pouvez avoir besoin de se défaire de cette errants
octets de port série au démarrage
// # définissent OPTION_WINKEY_STRICT_EEPROM_WRITES_MAY_WEAR_OUT_EEPROM // avec ce activée, l'unité écrira non paramètres
```

```

volatils dans l'EEPROM fixés par Winkey commandes
// # définissent OPTION_WINKEY_SEND_WORDSPACE_AT_END_OF_BUFFER
// # définissent OPTION_WINKEY_EXTENDED_COMMANDS // dans le développement
// # définissent OPTION_REVERSE_BUTTON_ORDER // Ceci est principalement pour la DJ0MY NanoKeyer http://nanokeyer.wordpress.com/
#define OPTION_PROG_MEM_TRIM_TRAILING_SPACES // Supprimez les espaces de la mémoire lors de la programmation en mode
commande
#define OPTION_DIT_PADDLE_NO_SEND_ON_MEM_RPT
// # définissent OPTION_MORE_DISPLAY_MSGS // messages supplémentaires d'affichage en option - en commentaires pour économiser de la
mémoire
#define OPTION_N1MM_WINKEY_TAB_BUG_WORKAROUND // activer cette ignorer la touche TAB dans la fenêtre Envoyer CW ( cela brise
fonctionnalité SO2R dans N1MM)
// # définir OPTION_WATCHDOG_TIMER

```

o *k3ng* [Le 23 septembre 2012 à 15h22](#) · ·

Si vous obtenez de ses multiples lors N1MM démarre et si vous avez ASR activé sur le Uno (configuration par défaut), je pense que vous avez raison sur les lignes de synchronisation. Je trouve l'interface dans les ouvrages généraux mieux si vous désactivez ASR. Les «octets désactiver au démarrage» était un peu un hack, et comme je le mentionne dans la documentation, vous pouvez avoir à jouer avec le nombre d'octets qui sont rejetées pour obtenir un fonctionnement fiable. Avoir un renifleur de série contribue grandement, si vous avez à creuser dans le protocole Winkey un peu pour savoir ce qui se passe. Un de ces jours, je peut écrire jusqu'à la documentation sur ce sujet, mais la désactivation ASR guérit beaucoup de maux de ports USB.

Le N1MM bug TAB solution de contournement ne sera probablement pas affecter cette question. Notez que la solution de contournement de bogue TAB casse opération SO2R dans N1MM.

Je ai chargé la dernière version de N1MM et je ne rencontre pas de problèmes. Je l'ai exécuté sur un CQ répéter et gâché avec CTRL-T et CTRL-K un peu et ne peut pas reproduire le problème, donc je ne pense pas une mise à jour du code de N1MM est la cause.

Juste pour se prononcer sur un autre point, je voudrais essayer d'alimenter le Uno du connecteur coaxial. Cela ne devrait pas être un problème parce que vous notez que DRH fonctionne très bien, mais les choses étranges se sont produites. :-)

125. *Mike* [Le 23 septembre 2012 à 18:18](#) · ·

Salut, ne pas tenir compte de ce qui précède. Je me suis trompé. Il ne fonctionne pas après tout. Je cours N1MM V12.9.2. Je dois cette version que je attrapé par le représentant de sourceforge: K3NG_Arduino_Keyer_2012090501 - Il ya un message CW envoyé mais la lampe de tx rouge dans N1MM ne parvient pas à se détacher après avoir appuyé sur F1 (CQ) et le message CW a été transmis à la fin. Le TX rouge "lampe" reste pour toujours jusqu'à ce que je appuyez sur Echap. Après avoir appuyez sur Echap le manipulateur est en mesure de reprendre les commandes. Il semble que le manipulateur ne communiquera N1MM qu'il a fini de transmettre? Seriez-vous en mesure d'envoyer le code que vous avez qui fonctionne?

o *nanokeyer* [Le 23 septembre 2012 à 20h41](#) · ·

Salut Mike,

ce que vous décrivez sont exactement les symptômes vous obtenez lorsque ASR est pas désactivé (Je le sais par ma propre expérience très bien) ... Je dois ce problème de temps en temps quand je oublié de désactiver ASR dans mon nanoKeyer (l'nanoKeyer utilise un cavalier externe passer commodément ASR on / off)

Si vous ne voulez pas couper traces comme le suggère Goddy alternativement vous pouvez mettre un bouchon électrolytique 10uF entre la broche Reset et GND. Cela permet de garder la ligne de réinitialisation sur la logique de haut niveau et d'éviter la remise à zéro via le port série (aka ASR).

Ceci est un mod assez facile. Mais ne pas oublier d'enlever à nouveau le bouchon avant de télécharger la prochaine esquisse ... depuis l'Arduino sera pas entrer automatiquement le chargeur de démarrage plus avec ASR désactivé.

73 de Oscar DJ0MY

o *Mike* [Le 24 septembre 2012 à 17:44](#) · ·

Excellent. Tnx pour le pointeur. Je travaille sur une version plus petite avec un Arduino Mini Pro (Mega 328).

126. *Mike* [Le 23 septembre 2012 à 18:21](#) · ·

Par ailleurs ce qui est «ASR» et comment puis-je le désactiver? Je voudrais pas faire des mods de matériel que je utiliser la carte pour d'autres choses et je ne pas avoir accès au bouton de réinitialisation. (Je l'ai construit dans un petit châssis déjà ... :))

o *k3ng* [Le 23 septembre 2012 à 19:18](#) · ·

Recherche de "Software automatique Reset" sur cette page et vous trouverez la section sur-dessus. Suivez le lien et vous pouvez lire ce qu'il fait. Coupant la trace étiqueté RESET-FR désactive ASR. Vous pourriez mettre un bouton de réinitialisation sur le châssis. Je vais vous envoyer un fichier de code configuré, mais encore une fois, l'ASR est probablement le problème.

127. *Mike* [Le 24 septembre 2012 à 17h43](#) · ·

OK, maintenant trouvé. Va passer à un conseil d'administration sur la base non UNO. De cette façon, je vais obtenir le plus petit manipulateur ainsi. Je pense ASR était la question. Merci.

o *nanokeyer* [Le 24 septembre 2012 à 19:20](#) · ·

Mike,

la question de l'ASR est pas spécifique de l'ONU. Il est un problème général sur tous les modèles Arduino standard. Pour plus de commodité (programmation) raisons ils ont tous la fonction ASR intégré.

Le passage à la Mini Pro fera de votre unité plus petite, mais pas corriger automatiquement le problème de l'ASR.

Dès que vous vous connectez le Mini Pro avec un port série (par exemple directly à un port COM RS232 ou via l'interface FTDI externe), vous aurez la fonctionnalité ASR retour, que vous devez désactiver afin d'exécuter le manipulateur en conjonction avec un enregistreur comme N1MM via le mode Winkeyer concours.

Comme écrit ci-dessus - solution la plus simple est de mettre un bouchon 10uF travers la TVD et GND ...
73 de Oscar DJ0MY

128. *N8VSI - Scottkuma* [Le 25 septembre 2012 à 00h51](#) · ·

Oscar: Qu'est-ce que vous utilisez pour vos constructions? Je dois un de vos kits Rev C, et je serais ravi d'avoir une belle enceinte / cas pour elle. Aimerais toute entrée que vous avez!

Merci.

o *nanokeyer* [Le 29 septembre 2012 à 08h37](#) · ·

Salut Scott,

le boîtier en aluminium extrudé Je l'utilise pour mes prototypes de nanoKeyer (les photos sur mon site) sont faites par un fabricant allemand appelé Fischer Elektronik (un fabricant de dissipateurs de chaleur et boîtiers). Les dimensions sont telles que pour correspondre exactement un PCB de 10x10cm à l'intérieur. Il est essentiellement une version raccourcie de la norme enceintes typiques Packet Radio TNC des bon vieux temps où le paquet était encore populaire (plupart des sociétés transnationales étaient fondées sur PCB de 10x16cm ou de aka Euro-Taille PCB).

Je l'ai vu qu'il ya un modèle à partir de Hammond Manufacturing aux Etats-Unis qui vient très près, mais est un peu plus longtemps, de sorte que finalement la LED d'entrée mène ainsi que l'axe du potentiomètre peut être élargie.

Une fois, je trouve sur Internet une enceinte pour les PCB de 10x10cm (je pense dimensions extérieures sont alors 4,06 x 4,06 pouces environ). Mais la société ne semble pas vouloir être en business plus ou du moins le site avait l'air très vieux.

73 de Oscar DJ0MY

o *N8VSI - Scottkuma* [Le 17 octobre 2012 à 16:13](#) · ·

Je vais devoir vérifier à l'électronique Fry quand je reçois un après-midi à la tête là-bas ...

Merci!

129. Pingback: [blog hightech » Arduino Based CW le manipulateur de LB3HC / interface CAT basée FTDL](#) ·

130. *N8VSI - Scottkuma* [Le 17 octobre 2012 à 16h12](#) · ·

Quelqu'un at-il eu des problèmes avec leur Arduino (nano, dans le kit de nanokeyer d'Oscar) enfermer? Je dois un blocage répliquable survenant lorsque je change la fréquence d'effet local au-dessus ou en dessous d'un certain montant.

Je porterai ce pour charger une nouvelle version du code sur elle, mais je voulais voir si anyone'd terme sur cette question.

o *nanokeyer* [Le 17 octobre 2012 à 19:17](#) · ·

Ne jamais changé l'effet local dans mon manipulateur, depuis que je suis la plupart du temps l'avez désactivé quand même et écouter la radio propre tonalité de côté ... thats pourquoi je jamais connu ce comportement.

Puisque vous dites qu'il est répliquable - pouvez-vous dire à laquelle sidetone fréquence, il commence à accrocher ?

o *k3ng* [Le 17 octobre 2012 à 22h52](#) · ·

Je ne suis pas en mesure de reproduire le bug avec mon Nanokeyer, cependant je ne sois fais exactement les mêmes étapes ou ayant les mêmes caractéristiques compilés. Si vous envoyez moi un processus plus détaillé et une copie-coller de vos fonctions et options, je vais voir si je peux le reproduire.

131. *nanokeyer* [Le 17 octobre 2012 à 19:17](#) · ·

Il peut probablement pas être un problème ASR, parce que le conseil d'administration de Owen (selon le site schématique) ne fait pas usage de la fonction ASR. Il est tout à réarmement manuel.

Donc, je suppose que le bootloader est activé manuellement et non via le port RS232 automatiquement, à droite?

Oscar

132. *Owen* [Le 17 octobre 2012 à 22h46](#) · ·

Certains autres tests ...

Je l'ai écrit un petit script en EZGPIB envoyer 0x00 0x04 'Z' pour le manipulateur. Il fait écho à bien sur COM1 réel, EZGPIB ne peut pas ouvrir le port Portserver,

Je essayé le même script sur un port FTDI sur COM28 et il a bien fonctionné.

Donc, il semble que les ports Portserver sont pas 100% compatibles. Alors que DRH utilise un tel port pour le contrôle d'appareils de forage très bien, DM780 ne fonctionne pas correctement sur le même port (si elle ne se plaint pas de problèmes à l'ouverture du port ... juste le journal montre aucune réponse aux messages envoyés).

Je vais essayer un autre environnement de script.

Owen

133. *Owen* [Le 17 octobre 2012 à 23h03](#) · ·

Je l'ai essayé une ligne de commande DOS pour envoyer l'invite écho le manipulateur, (\ bin \ echo -ne 015015000004Z> \\. \ COM20). Ceci provoque une réponse à partir du port connecté FTDI manipulateur, mais pas à partir de l'une Portserver. Le Portserver semble déficient.

BTW, pas un problème de l'ASR, et je dois un shunt amovible sur le plateau pour désactiver ASR.

134. *k3ng* [Le 17 octobre 2012 à 23h37](#) · ·

Mis à jour le code affiché. Prendre plaisir.

135. Pingback: [Nouveau Firmware for the nanoKeyer | Actu-Radioamateurs Nouveau Firmware for the nanoKeyer | L'actualité radioamateur, et nouvelle technologie ...](#) ·

136. [Owen Le 25 octobre 2012 à 03h36](#) · ·

Anthony, je l'ai piraté un système de contrôle / gestion de flux de tampon Winkeyer pour votre considération.

Permettez-moi savoir comment je peux l'obtenir pour vous.

Owen

137. [Hajo Le 26 octobre 2012 à 15:56](#) · ·

Oh cher,

le code a augmenté (bien fait) ... et je besoin de plonger dans ce nouveau.

Au moins, je suis un Arduino Mega et connectée avec le bouclier LCD Adafruit RVB et cela a fonctionné. Il ya juste une chose ennuyeuse et je ne trouve pas le code correspondant:

La fenêtre de terminal ajoute constamment une nouvelle ligne afin que le texte disparaît et l'écran LCD est affiche dans de courts intervalles sur la ligne 1 du texte qui n'a pas pu être lues pour qu'il change si vite.

Toute idée où peaufiner les lignes.

Merci pour le bon travail.

o [k3ng Le 27 octobre 2012 à 00h52](#) · ·

Bonjour Hajo. Avez-vous ces lignes configurées de cette façon:

```
#define lcd_columns 16
#define lcd_rows 2
```

o [Hajo Le 27 octobre 2012 à 15:24](#) · ·

Ce fut votre ligne par défaut et je ne change pas.

Je ne suis pas attaché le matériel, donc cela peut être le problème.

o [Hajo Le 27 octobre 2012 à 15:40](#) · ·

Après avoir rempli la mémoire, l'écran LCD est stable avec 19 mots par minute. :-)

138. [k3ng Le 27 octobre 2012 à 00h16](#) · ·

Afin d'accueillir la croissance de l'intérêt, je me déplace support pour tous mes projets et toutes les discussions à ce groupe Yahoo: <http://groups.yahoo.com/group/radioartisan/>. Les commentaires des zones sur le blog ici seront désactivés prochainement. Merci à tous pour votre soutien. 73 Goody

139. [Mikael Landing Le 27 octobre 2012 à 07h23](#) · ·

Salut, merci pour un très bon programme.

Je me sers d'une carte Uno r3 et d'essayer de charger la version "K3NG_Arduino_Keyer_2012101701".

Cela fonctionne très bien sans aucune modification au code.

Maintenant, je l'ai également ajouté le clavier PS2 en suivant les instructions ci-dessus (décommentant quelques lignes).

Le résultat est toutefois que je reçois maintenant "Sketch est trop gros" message.when essayez de télécharger.

Est-ce normal et est-il un travail autour?

73 de SM5LYM

140. [Jordi Roca 6 novembre 2012 à 19:22](#) · ·

Salut,

Quelqu'un pourrait-il me faire savoir si ce firmware pourrait-il travailler dans une carte Arduino raison basée sur le microcontrôleur Atmel SAM3X8E ARM Cortex-M3?

Merci d'avance

Jordi Roca

?CPU? SAM3X8EARM? Cortex-M3 CPU?

o [k3ng 9 novembre 2012 à 12:17](#) · ·

Salut Jordi. Malheureusement, je ne peux pas vraiment répondre à votre question car je ne ai pas de raison (encore), mais je pense qu'il est censé être compatible avec le Code Uno. Juste une remarque - je suis passé de soutien et de discussions à ce groupe Yahoo: <http://groups.yahoo.com/group/radioartisan/>. Vous pouvez rejoindre là-bas et poser votre question. 73 Goody

o [DD4DA 14 décembre 2012 à 12h53](#) · ·

Le code Could'nt exécuté sur un MPU base ARM Cortex M3 comme. La plate-forme est destinee ATMEGA MPU basée et besoin de l'ARDUNIO C ++ IDE Dérivées. Je ne pouvais pas voir un moyen rapide de les porter.

En outre, que ce serait un gaspillage d'un agréable et rapide MPU.

MPU est comme ATmega32 et jusqu'à fonctionnera très bien.

141. [dd4da Le 10 novembre 2012 à 17:46](#) · ·

Je veux juste dire au revoir - Je ne veux pas me inscrire sur les réseaux de médias sociaux pour juste écrire quelques commentaires.

Vy 73 de Gerd, DD4DA

o [k3ng Le 10 novembre 2012 à 18h23](#) · ·

Désolé, Gerd. Ça commence à être difficile à gérer les commentaires ici dans WordPress. Mais s'il vous plaît correspondre avec moi à [anthony dot bonne arobase gmail point com](mailto:anthony.dot.bonne@arobase.gmail.point.com). 73 Goody

[42. [Ondra OK1CDJ 10 décembre 2012 à 13h54](#) · ·

Bonjour à tous, nous offrons HW KIT pour ce grand projet .. Voir <http://www.hamshop.cz/open-cw-keyer-c27/open-cw-keyer-i196/>

[43. [DD4DA 11 décembre 2012 à 09h26](#) · ·

Beau travail de matériel - utilise Optocoupleur place 2N2222.

[44. [Jordi Roca 18 décembre 2012 à 10:41](#) · ·

Merci beaucoup DD4DA pour l'information, en ce moment je joue avec Freescale série K et pour cette raison, mon intérêt pour Arduino cortex M3, je vais vérifier la ATmega32

o [DD4DA 19 décembre 2012 à 22h30](#) · ·

Hiya Jordi,

bien, vous voulez dire la carte Arduino raison qui utilise un Cortex-M3 MPU place un dérivé ATMEGA. Eh bien, je reçois cette carte en janvier et en attendant le ordonné J-LINK débogueur. Si cela est arrivé, je vais jeter un oeil sur ce qui se passe. L'Arduino IDE pour Cotrex-M3 est en stade alpha. Le code de la cartographie Aduino is'nt terminé et il ressemble, que le mainteneur essaie de les construire comme le Atmega IDE. Si, et comment le code va être portable ou non, je ne peux pas confirmer ou nier eux. Le code d'un ATMEGA semble tout à fait différente de celle d'un code d'ARM et les différents travaux de la CPU aussi. Si un code est abstrait assez important, cela devrait fonctionner. La plupart d'entre eux sera impossible parce que le bras est assez rapide et toutes les routines qui ont besoin des boucles cadencées ou comptage des boucles de perdre du temps, ne fonctionnera pas correctement. Pourquoi vous voulez utiliser Arduino pour votre ARM? La plupart du code dont vous avez besoin est disponible pour Cortex-M3, parce que cela est une MPU très populaire dans le monde entier. Je vais utiliser le compilateur GNU Toolchain-RPC pour la MPU ARM trop. Regardez Keil ou de l'Open Suurce IDE comme Eclipse. Vous avez tout ce qu'il faut.

vy 73 de Gerhard, DD4DA

[45. [DD4DA 19 décembre 2012 à 22:20](#) · ·

K3NG-manipulateur dans ATMEL-STUDIO 6.

je l'ai téléchargé le paquet source fait manipulateur avec quelques corrections mineures dans le code ps2keyboard d'interruption. Je aussi corrigé quelques bugs mineurs dans le code Arduino 1,03 de soutien qui gère les chaînes statiques dans le programme flash. Ceci est plus un problème de la macro utilisation obsolète de Arduino IDE que le code de manipulateur K3NG. Quelques corrections mineures dans la enumeration général du Code Pin-cartographie sont inclus qui être lié par l'usage des processeurs ATmega1284P et ATmega664P. Quelques bugs majeurs liés à la conception sont encore restent dans le code de support Arduino qui sera fixée dans les prochains jours. Je vais tenter d'entrer en contact TH mainteneur de IDE Arduino pour faire le fixe pour tous les utilisateurs. Pour tous ceux qui utilise la ligne de INT0 ou INT1 externe, garder le sens de l'Impulsion / Raising qui Sould être déclenchée. Cela semble être fonctionnera pas bon cette fois. Ceci est motivé par le plus âgé WINAVR Toolchain qui est utilisé par Arduino. Ceci est également utilisé par le PS2Keyboard.Cpp (h) fichier dans le projet de manipulateur.

VY 73 de Gerhard, DD4DA

[46. [Jordi Roca 27 décembre 2012 à 17:05](#) · ·

Salut Gerhard, (DD4DA)

Excusez-moi pour le retard dans la relecture, je suis sorti, et un grand merci pour l'information.

Je l'ai reçu ma raison et je l'ai testé certains programmes élémentaires et avec le les bibliothèques Arduino pour le code facile fonctionne bien, une autre réflexion est que si vous voulez utiliser d'autres bibliothèques. Je joue avec un K60 cube Freescale et je dois la curiosité de voir comment le travail en raison d'Arduino. Je suis un ingénieur en électronique "vieux" qui commence à jouer la programmation MCU et je tiens à adapter le programme saisie K3NG pour définir les options à l'aide d'un écran LCD tactile comme l'unité de cube Freescale. et autre chose que je wan à faire est d'ajouter le matériel à clé par, l'écran, la cathode, ou la cupidité bloquantes ont établi il ya 2 ans, mais je schématiques ont été très occupé et je ne ont pas fini le PCB.

[47. [DD4DA 27 décembre 2012 à 20h52](#) · ·

Hiya cher Jordi,

congrats que vous êtes faisant les premiers pas avec un K60-100? / 120? Cube. Ce sont basés ARM Cortex-M4 MCU et cela tourne à 100Mhz horloge. Pour le port du manipulateur sur ce matériel ne fonctionnera pas sans modifications extensibles - ils sont tous motivés par le calendrier et différents de la variable Typ de. L'Arduino environnement ne va pas aider à résoudre tout cela laisse entendre que vous obtiendrez. En outre, je ne pouvais pas voir l'avantage d'utiliser un MPU 100Mhz dans un CW-manipulateur. Ce MCU a le pouvoir enough pour piloter un DTS avec un point FFT (ou plus) 4096.

Pour experimentals avec MCU, je utiliser l'interface JTAG ULINK2 RealView et KEIL µVision 4 IDE avec la GNU-ARM MDK Toolchain. Tout cela fonctionne très bien. Je utiliser un kit ST SM32F4-Discovery Cortex-M de développement que tout pas cher et rapide. (15.- \$) Mes expériences avec l'Arduino IDE est plus mauvais que je le pensais avant.

Cela est motivée par l'État bêta du support de bras de Arduino. La chaîne d'outils (GNU-RPC) est un peu plus âgé que la litte ARM-MDK de KEIL ou ATMEL. Essayez de faire quelques expériences avec le kit Keil et envoyez-moi votre adresse email. Je ai quelques extensions pour le KEIL IDE disponibles, que la volonté vous aide au début de l'ARM Cortex MCU.

Pour obtenir mon email suffit de regarder qrz.com. Vy 73 de Gerhard, DD4DA

[48. [À M 8 janvier 2013 à 06:15](#) · ·

Ceci est un tel projet grand merci tellement. Je me préparais à écrire du code clé pour mon Arduino quand je trouvais ce projet et il est 20 fois plus que ce que je voulais ... mais maintenant je veux tout. Merci encore

[49. [Marcin Le 13 janvier 2013 à 15h36](#) · ·

. Grand projet Merci

je l'ai fait sur ATMEGA carte d'évaluation en utilisant le logiciel porté sur Atmel Studio 6 sur le processeur de ATMEGA1284P, wth toutes les fonctions incluses.

Actuellement, je travaille sur la dernière implémentation matérielle: écran LCD, clavier PS2, connexions USB, 9 boutons de mémoire ., 4 émetteurs, pour chaque kay et PTT sortie séparée isolé par relais PhotoMOS

Je viens de terminer la conception de PCB en utilisant Aigle.

Test manipulateur je bord d'évaluation je trouvais certaines régions qui pourraient être mieux:

1. Pour la mise en œuvre de plusieurs Tx il serait agréable d'avoir PTT / retards minuteriers clés mis en place indépendamment pour chaque émetteur et possibles pour être modifiés par les commandes Kayer. Actuellement retards clés / PTT peut être réglé uniquement pendant compliation et qui sont communes pour chaque émetteur.

Je prévois de se connecter IC-7000 (Pas de retards nécessaires), FT290RII (juste court délai) et Uniden 2020 (100ms principaux et un autre délai de 100ms fuite necessary). Impossible de trouver des valeurs de compromis pour cet ensemble de radios.

2. Grande caractéristique est de Entar macro en macro, mais seulement la première macro est transmise. Ie: \ p1 SP5IOU, \ p2 CQ CQ DE \ 1 \ 1

\ 1 PSE K.

Lorsque je invoque la mémoire 2, il transmettra: CQ CQ DE SP5IOU
restant contenu de la mémoire 2 ne sera pas transmise.

3. Lorsque AUTOSPACE est ON, écrans LCD Kayed caractères uniquement lorsque espaces entre les caractères sont assez longue, même plus que juste l'espace de caractère. Le texte est transmis correctement, mais pas affiché ou partiellement affiché sur l'écran LCD. Lorsque autospace est éteint - le texte est affiché correctement.

4. Je préparais le matériel pour être possible de régler le contraste LCD et LED de lumière LCD ajustés à l'aide des commandes, mais il est pas implémentée dans le logiciel. Il serait nice de l'avoir contrôlée par PWM de.

Il dispose de seulement mentionnés comme bien d'avoir. Mais le logiciel est grande et prête à l'emploi. Je ne trouve rien de mieux.

Grande caractéristique est l'émulation K1EL Winkey. Je l'ai essayé avec Ham Radio Deluxe - fonctionne très bien avec together propres caractéristiques Arduino Keyer.

Félicitations et un grand merci pour ce grand projet.

Lorsque ma mise en œuvre du matériel sera prêt et testé je prévois de le publier pour tout le monde.

La mise en œuvre de Cortex mentionné ci-dessus est im après une excellente idée. Je pensais aussi à ce sujet, manipulateur avec écran tactile, clavier virtuel, etc. Je dois tel kit.

Peut-être pour la prochaine étape.

o *k3ng* [Le 14 janvier 2013 à 00h33](#) · ·

Bonjour Marcin. Merci pour votre e-mail et compliments. Voici mes réflexions sur les éléments que vous mentionnez:

1. Ce serait une bonne option. Je vais l'ajouter à la liste pour le développement.

2. Le macro pour appeler une autre mémoire a été destiné à être une fonction «saut» par laquelle le manipulateur sautait d'une mémoire à l'autre et ne pas revenir à la mémoire, il a été appelé à partir. Mais je vais mettre sur la liste de demande de fonctionnalité que vous recherchez. Je ne suis pas sûr, cependant, comment empêcher les gens de programmation des boucles sans fin (c.-à-mémoire # 1 appels mémoire n ° 2 et de la mémoire # 2 appels mémoire n ° 1).

3. Merci pour signaler ce bug. Je vais mettre ça sur la liste pour l'enquête et la réparation.

4. Voilà une bonne idée aussi. Je vais mettre ça sur la liste.

73!

Goody

K3NG

[50. *DD4DA* [Le 25 janvier 2013 à 23h51](#) · ·

Marcin:

Espérons que vous êtes profiter de ce genre de choses AT6. La carte d'évaluation que vous utilisez permettent d'utiliser un écran LCD de différent, comme 20 x 4 HD44780 base.

Je vais intégrer le fait source K3NG très bientôt.

Je travaille maintenant sur un-Based TFT Croix-aiguille SWV-Measurement Instrument. Le CPU est un STM32F104CV @ 72Mhz. (ARM Cortex-M3) Si cela est fini, je me tourner vers le manipulateur à nouveau.

[51. *Marcin SP5IOU* [Le 22 mars 2013 à 14:50](#) · ·

Salut Goody et Gerhard

Je prototype finition à base de firmware porté sur atmega 1284P.

Conçu et publié processeur / affichage et carte d'interconnexion qui pieds together comme «sandwich» à la boîte typique environ 120x90x50 mm, connecteur de clavier, connecteur USB, prises pour pagaies et 4 émetteurs - (touche + PTT) separated par ophthomos doubles relais.

Je suis toujours en attente pour les micro élevés 19mm boutons de fournisseur (TME) pour terminer prototype.

prédit également lieu pour le codeur pour remplacer le potentiomètre, mais je ne sais pas quel processeur broche sera adapté pour logiciels portés. Aussi matériel pour le réglage du contraste et illumination leds par des commandes de manipulateur, de l'avoir prêt quand ceux-ci seront mis en œuvre dans le logiciel.

Dès que je prototype complet je prévois de publier des diagrammes et la conception de PCB ici et / ou Yahoo.

Alors je vous demande de bien vouloir vous Goody-vous poursuivre le développement de code et la mise en œuvre de fonctionnalités je l'ai mentionné en poste avant. Aussi le portage version finale atmega 1284p sera necessary -. Gerhard s'il vous plaît

je l'ai annoncé ce passe-temps - aucun projet de profit comme "Toutes les fonctions ayant Kaye" (Wszystko mający Klucz) et certains jambons sont intéressés à buid il.

Marcin SP5IOU de 73

[52. *DD4DA* [Le 22 mars 2013 à 18:35](#) · ·

Salut Marcin,

bienvenue à la communauté de l'opérateur Arduino. Je vais faire la portation du code réel assez rapidement. Je vois did'nt la nouvelle code de la mise en œuvre de manipulateur, mais je l'ai lu à ce sujet something semaine dernière.

Je vais espérer que vous avez utilisé opto-coupleur pour la saisie et PTT en remplacement des transistors. Dans ma mise en page de matériel que je l'ai utilisé un TIL196

qui contient 4 Unités avec sorties CA. Cela permet de gérer modulation négative ou positif / PTT without Gardez détecter le câblage / polarité.

Je vais laisser un avis ici si le code actuel est porté.

Vy 73 de Gerhard, DD4DA

[53. *DD4DA* [Le 22 mars 2013 à 22h36](#) · ·

Marcin Hiya,

le code est maintenant porté et disponible à Sourceforge.net. vy 73 de Gerhhard, DD4DA

Amuse toi bien

154. [Jordi Le 23 mars 2013 à 13h04](#) · ·

Salut à tous,

d'abord à tout ce que je tiens à remercier la collaboration, aide et conseil de K3NG (Goody) et DD4DA (Gerhard).

Je termine la conception du matériel pour une nouvelle version du manipulateur K3NG Arduino et je tiens à le poster . afin de connaître les opinions et les suggestions pour ajouter plus de fonctionnalités, d'améliorer ou de corriger cette version à but non lucratif

Caractéristiques: -

12 batterie externe, ou la fourniture d'AC principale.

Tension Salut opération de touche 4200V. cette fonctionnalité donnera la possibilité de travailler avec le tube d'alimentation de HI TX, dans les modes réseau, cathodiques ou écran. Le commutateur est une porte opto-piloté IGBT discrets contrôlé qui permet de la touche TX totalement isolée.

Opération touche moins de fils. Par le biais d'un récepteur canaux d'arbres IR, pourrait être possible de travailler en mode standard ou iambic paddle squeeze. (Je l'ai conçu trop le module TX à adapter à la palette).

Utilisation possible de 3.2 "TFT LCD + écran tactile (par exemple SaintSmart) ou I2C modèle.

Contraste LCD de contrôle de potentiomètre.

Capacité de casque ou de haut-parleur avec pot de contrôle du volume.

Tous les signaux TX-RX optocouplées, permettant modulation positive ou négative.

commande de potentiomètre de vitesse.

Conseil clé d'entrée.

6 ou 12 mémoire sélectionné au moyen d'un commutateur rotatif miniature.

SET-UP contrôle de bouton.

3 sorties TX-RX pour la norme TX un 1 . pour HV Tube TX

et des caractéristiques tout à fait que l'K3NG et ses collaborateurs ont mis en place jusqu'à aujourd'hui, et je sais.

Un concept modulaire: permis Ce mode de construction non seulement à l'assemblage des modules qui correspond à votre aujourd'hui Exigences de mode de travail et après donnera les éventuelles mises à jour pour les besoins futurs, de le rendre possible aussi concevoir ou adapter une plate-forme de processeur différent ou toute modification du module de matériel personnalisé que l'utilisateur veut, sans pour autant changer le entièrement manipulateur.

La construction modulaire.

Un conseil de base à brancher sur:

module de CPU pour la version Mega

2560.. pilote d'IGBT et protections (tous les signaux opto-isolé)

IR 3 canaux de récepteur de

Le conseil construction de base dans les circuits: -

VCC offre -12, +12, +20, 3,3, 5 (3,3 et 5 pourrait être utilisé de la carte Arduino, mais sont aperçu pour les versions de modules CPU futures sans fournitures VCC).

Place au convertisseur sinus et amplificateur audio (à utiliser avec des écouteurs ou des haut-parleurs).

décodeur Signal (nouvelle fonctionnalité de K3NG).

compteur de fréquence (nouvelle fonctionnalité de K3NG)

situation du

Projet: En ce moment, la conception électronique (schémas) sont terminés seulement en attente d'un premier test pour ajuster les valeurs et retouches les erreurs possibles

de conception de PCB je l'ai terminé seulement en attendant de retoucher (chevauchement, les angles par appât du gain, etc.) le pilote d'IGBT et le module de protection.

Je attends vos commentaires.

Lorsque vous avez terminé Je vais poster les informations complètes

Notez les schémas sont trop gros pour être inséré, si il ya des gens qui sont intéressés, s'il vous plaît demander à moi et je vais vous la faire parvenir

155. [Gerhard Le 23 mars 2013 à 17h34](#) · ·

Salut Jordi, ça sonne très intéressant dans votre conception du manipulateur. Qu'est-ce que cela veut dire avec les diverses fournitures VCC? Est-il besoin que pour l'opération?

Voulez-vous me faire parvenir les schémas?

156. [Jordi Le 24 mars 2013 à 11:26](#) · ·

Salut Gerhard,

Le pilote d'IGBT pourrait utiliser un blocage de grille négative, normalement utilisé pour piloter des modules IGBT, mais dans un tube saisie HV-HPower je préfère utiliser ce mode de conduite. puis pour les IGBT conduite je dois 5Vdc pour la logique d'entrée, + 15VCX pour la logique isolé et IGBT Gate, -15VCX pour portail IGBT OFF. Le circuit inverseur pour générer -VCX emploi + 20VCI. le 5V et 3.3V sont pour CPU et la logique générale de manipulateur et -12 / + 12 est utilisé pour UAF42 carré convertisseur sinus (tête de téléphone) et l'amplificateur audio (haut-parleur). je vais immédiatement vous envoyer un email le schéma.

157. [DL1AKP Le 22 avril 2013 à 09:40](#) · ·

Salut à tous,

un beau projet !!! J'aime ça. Je suis familier avec le calendrier de IDIOMPRESS (ou ETM9COG en DL).

Est-ce calendrier spécial mis en place, ou peut-il être?

Il ya un projet, appelé Open manipulateur. Il ya 2 commandes à CONTROL le calendrier

CMOS-SUPER-MANIPULATEUR: -----

BC - Cmos de Super Keyer moment ON / OFF [N]

requête ou définir l'émulation B de la Cmos de Super Keyer mode iambic III. Ce paramètre est uniquement pertinente si le mode A est éteint en utilisant la commande "AF". Voir la section «modes Keyer» pour les détails.

BR - Ratio CMOS de Super Keyer [33]

Ce réglage peut être utilisé pour ajuster le calendrier Cmos de Super Keyer. Cela permet un réglage en continu entre 0%

(mode normal B) et 99% (similaire au mode

A). -----

Merci pour la lecture. Est quelque chose comme ceci mis en œuvre dans le code?

Je ne suis pas familier avec la programmation, donc s'il vous plaît excuser ma question.

73, Andy, DL1AKP

- o *radioartisan* [Le 23 avril 2013 à 01h09](#) · ·
Salut Andy,

Merci pour votre question. Ceci peut être mis en œuvre dans le code. Je pense que je vois une façon de le faire et je vais mettre cela sur la liste pour le développement. Je peux être en mesure d'ajouter cette fonctionnalité dans la prochaine semaine.

73
Goody
K3NG

- o *radioartisan* [Le 26 avril 2013 à 02h42](#) · ·
Salut Andy,

Je dois un peu de code écrit pour ce faire. Actuellement, il est codé en dur au moment de la compilation, mais je vais ajouter une commande de ligne de commande pour le régler. Préférez-vous d'avoir une commande de ligne de commande ou un autre moyen de régler le pourcentage?

73
Goody

- o *DL1AKP* [Le 30 avril 2013 à 18h34](#) · ·
Salut Goody, je quittai le pourcentage à 33% par défaut.
Connaissez-vous le timing et le sens de cette valeur?

73, Andy

- [58. *DD4DA* [Le 23 avril 2013 à 20:50](#) · ·
Hiya Andi,

je suis aussi familier avec la presse Idiom K3 CMOS manipulateur qui repose sur une MPU 68HC708 et ceci est mon préféré manipulateur. Le moment que ce manipulateur a obtenu, bien plus maniable que le plus que je jamais goût et possédé. En conséquence, je suis un manipulateur de rechange si l'on va échouer. Eh bien, il est pas une tâche facile à analyser et à programmer les timing et de comportement characteristics du K3-manipulateur. Je ne nous gênait pas trouver un remplaçant d'eux depuis quelques années, mais le Winkey2 et le manipulateur K3NG sont proches de la K3 si le mode IAMBIC B est sélectionné. Le manipulateur plus construire-dans dans les plates-formes sont utilise le mode iambic B. Le K3 utilise un mode Ultimatic des thats une variante du mode b. Le mode ultime est plus tolérant si votre clé-timing est pas exacte. Pour les débutants de faire CW ce qui est très utile.

- o *DL1AKP* [Le 30 avril 2013 à 18h32](#) · ·

Le manipulateur de projet OPENKEYER est très similaire. Mais ne semble pas être maintenu plus longtemps ...

- [59. *DL1AKP* [Le 30 avril 2013 à 18h31](#) · ·

Salut Goody,
merci pour essayer l'application du présent. Oui, le moment est vraiment bon. Je dois le réel CMOS-SUPER MANIPULATEUR-III et le OPENKEYER. OPENKEYER est bon aussi, mais n'a pas de concours fonction de nombre et l'seidetone est allways sur. Il ne peut pas être commuté de la commande ... Aucune idée pourquoi.

Mais votre Arduino manipulateur est vraiment agréable -. Tellement caractéristiques

I ont la Winkeyer USB, aussi. Voilà ce que je l'utilise surtout pour les contester. Mais il est pas comparable avec les CMOS-3 !! Le CMOS-3 est beaucoup mieux !! . Le Winkeyer-USB a même étals (retards), tandis que communicating avec le PC ... La CW arrête pendant un petit moment et qui est vraiment

inquiétant, je avoir un chronogramme ce que commande ** BR - Ratio CMOS de Super Keyer ** est utilisé pour. Si cela peut aider ??

Je voudrais aider à la programmation, mais je utiliser uniquement BASCOM-AVR pour les petits projets.

Je aime l'idée d'avoir un écran LCD ... et le WINKEYER ET CMOS 3 fonctions en une chose, HI.

73, Andy

- o *radioartisan* [1 mai 2013 à 00h08](#) · ·
Salut Andy,

Je l'ai posté le code beta ici: <https://sourceforge.net/projects/k3ngarduinocwke/files/development/>. Cette implémente un CMOS de Super Keyer réglage de synchronisation de base qui peut être réglé au moment de la compilation. Je vais faire plus tard, il que vous pouvez configurer le paramètre au moment de l'exécution à l'aide d'une commande d'interface de ligne de commande ou une commande de mode de commande.

Pour activer la fonction, supprimez cette ligne:

```
FEATURE_CMOS_SUPER_KEYER_IAMBIC_B_TIMING #define
```

Pour configurer le paramètre, changer cette ligne:

```
#define cmos_super_keyer_iambic_b_timing_percent 0
```

Le réglage peut être de 0 à 100.

Selon ce que je lis (et comment je l'ai mis en place cette fonctionnalité), le paramètre est utilisé pendant le fonctionnement iambic lorsque les deux palettes sont pressés. En B iambic normale, un élément opposé est en attente immédiatement quand un élément est envoyé (soit un dit est en attente si dah est envoyé, un dah est en attente si dit est envoyé.) Dans b iambic, cette file d'attente se produit immédiatement. En pur Une iambic, la file d'attente de l'élément opposé ne se produit pas jusqu'à ce que l'élément est envoyé. Le dit ou dah doivent remplir avant la mise en attente de se produire. CMOS de Super Keyer timing est un hybride entre un iambic et B. A 0 (zéro) paramètre rend B pur iambic, tandis que 100 rend pur A. iambic Le réglage change la quantité de temps le manipulateur attend de la file d'attente l'élément opposé, avec le réglage du nombre représentant le temps de pour cent de l'élément. Donc, si vous définissez pour 25, le manipulateur va attendre 25% du dit ou dah être envoyé à compléter avant de la file d'attente sera un élément opposé. J'espère que cela a du sens :-)

73

Goody
K3NG

- o [radioartisan 1 mai 2013 à 00h09](#) · ·

Je dois ajouter que ce paramètre CMOS de Super Keyer ne prend effet que si vous êtes en mode B iambic. Il n'a aucun effet dans A iambic ou modes Ultimatic.

- o [DL1AKP 1 mai 2013 à 07h38](#) · ·

Salut Goody,

Oui, cela fait absolument sens et je le comprends. Son correct, qui est la façon dont il est en CMOS SUPER MANIPULATEUR. Merci beaucoup pour ce travail. Pour contrôler la fonction avec une commande mode commande serait vraiment la manière plus confortable. Mais après avoir trouvé le meilleur réglage pour eux-mêmes - Je pense qu'il est non nécessaire de la changer plus. Si le manipulateur doit être utilisé pour plus d'un opérateur, par exemple dans les stations de club, que de le changer peut être un avantage.

Maintenant, je dois trouver le kit Arduino de mon collègue de travail. Il est chez les parents en vacances (3 mois) jusqu'à Août. ISR: - ((Peut-être que je peux obtenir un kit de nanokeyer ou un Arduino par moi-même si pas réussie.

73, Andy.

- o [DL1AKP 1 mai 2013 à 14:55](#) · ·

Salut Goody nouveau,

je viens essayé de jeter un oeil sur le code. Mais vérifier le code se retrouve dans un tas de messages d'erreur au sujet PS2Keyboard je ne comprends pas ...

Je n'change rien. Comme dans votre page, je l'ai installé les deux Librarys, mais aucun effet.

Qu'est-ce que je fais mal? Peut-être que je suis stupide, je suis désolé pour cette question.

73, Andy

- o [radioartisan 2 mai 2013 à 01h02](#) · ·

Andy, quelles erreurs avez-vous obtenu?

160. [nanokeyer 1 mai 2013 à 15h57](#) · ·

Salut Andy,

s'il vous plaît noter que le «soutien» des médias primaire a été écartée de ce blog dans un groupe Yahoo dédié (voir infos plus haut).

Je suggère que vous utilisez les instructions de libraryinstall fournis dans le package nanoKeyer. Ce fut pour moi la seule façon de l'utilisation de la bibliothèque. Si suivante façon plus il également n'a pas fonctionné pour moi et je recevais beaucoup d'erreurs

73 de Oscar DJ0MY

- o [DL1AKP 1 mai 2013 à 17h04](#) · ·

Un grand merci Oscar. Je vais essayer de cette façon.

73, Andy

- o [radioartisan 2 mai 2013 à 01h18](#) · ·

Salut Oscar. Je vois une erreur dans mes instructions. Je vais corriger. Merci

161. [DL1AKP 2 mai 2013 à 11h37](#) · ·

Salut Oscar Salut Goody,

je utilisé les instructions sur nanokeyer Oscars infos. Il workes bien maintenant sans erreurs.

Allons maintenant aller de l'avant pour tester la fonction SUPER-MANIPULATEUR au breadborard prochains jours.

73, Andy, DL1AKP

162. [Morten 11 mai, 2013 à 13:21](#) · ·

Grand projet Arduino - adorer! Question: quelqu'un at-il tenté d'ajouter des fonctionnalités tactiles capacitifs (pour toucher activé pagaies) comme dans http://www.robotmotion.gr/robotmotion/Projects/Entries/2011/12/1_lambic_keyer_with_Arduino.html? Je voudrais bien comprendre le code de base et essayez d'ajouter ces fonctionnalités si personne ne bail a fait jusqu'ici. Just checking ... Vive Morten VK1JAM

163. [radioartisan 11 mai 2013 à 15:20](#) · ·

Je ne suis pas au courant de toute personne tentant, mais la technique semble assez simple. Savez-vous comment il fonctionne dans un environnement de haute RF?

164. [Marcin SP5IOU 11 mai 2013 à 18:45](#) · ·

Je l'ai conçu et construit mon implémentation matérielle. Testé avec amplificateur de 300W, manipulateur currentlu n'a pas de cabinet. Pas de problèmes de RF, de manière proactive Cependant, je garantis que tous les câbles d'entrée par des anneaux de ferrite. Très important pour bloquer toutes les entrées avec des condensateurs 10nF. Je l'habitude ceux cms.

Des cris de joie.

Marcin SP5IOU

- o [Marcin SP5IOU 11 mai 2013 à 18:50](#) · ·

Oooh désolé. Je ne l'ai pas remarqué que question liée à capacitive tactile.

Oui je RF pourrait être un problème, mais il ya des projets de travail des palettes tactiles sur le web.

165. [ok4bx 18 mai, 2013 à 06:42](#) · ·

Salut tout le monde! Je me suis Arduino Mega il ya quelques jours. Je voulais vérifier CLI premier comme je ne le matériel autour encore. Téléchargée source par défaut + aide série, je pouvais voir la version FW et msg comment appeler à l'aide. Mais, pas de réponse pour toute ma commande avec le réglage de la console série approprié, Arduino conduit cligna des yeux. Enfin, je suis parti + CLI + SERIAL_HELP caractéristiques série uniquement et tout à coup il a commencé le travail. On dirait que COMMAND_BUTTONS disposent sans HW blocs RX série.

73, Tomas ok4bx

166. [radioartisan 18 mai 2013 à 11:29](#) · ·

Salut Tomas. Les boutons de commande vont le faire si vous ne disposez pas de +5 volts sur la ligne de touche, car l'Arduino pense qu'il ya une dépression de bouton et il attend qu'elle se termine. 73 Goody

o [ok4bx 18 mai, 2013 à 13:18](#) · ·

Merci Goody pour la description! Il pourrait être de courte note du plugin #define similaire, comme il est par fonction de potentiomètre qui hw est nécessaire? Vous savez, je lis toutes les informations à propos de Manuel port série comme il est apparu comme l'erreur avec elle. Tomas

o [radioartisan 21 mai, 2013 à 03:48](#) · ·

Merci pour la suggestion. Je ai mis à jour le code et il sera dans la prochaine version. Merci et 73!

167. [K1GW 25 mai, 2013 à 20:49](#) · ·

Salut, je voudrais savoir si lorsque le manipulateur envoie à partir d'une mémoire et d'une touche la palette (de toute façon) fait l'arrêt de la transmission. Si oui est un dit ou d'un dah envoyé ou est-ce juste arrêter. Je crois que cela est une caractéristique de K1EL v23.Thanks à l'avance Glen

o [radioartisan Le 11 juillet 2013 à 22h06](#) · ·

Si vous frappez la palette dit qu'il arrête et ne pas envoyer un dit, il arrête tout.

168. [DL1AKP Le 26 mai 2013 à 14:40](#) · ·

Que signifie: "Système de Menu LCD amélioré"?

Dois-je boutons supplémentaires sur le front ou même un encodeur rotatif? Puis-je mettre en paramètres à l'aide de ces boutons au lieu de clavier ou pagayer?

Je prévois de faire un logement et qui veulent avoir tout pour être prêt pour toutes les fonctionnalités intéressantes prévues! Grand projet, je l'adore !!

o [radioartisan Le 26 mai, 2013 à 15:38](#) · ·

Actuellement, l'écran LCD affiche certaines choses de base, comme paddle écho. Vous ne pouvez pas modifier les paramètres avec elle. Je prévois d'écrire un système de menu qui pourrait contrôler tous les paramètres à l'aide des boutons du panneau avant. Je compte sur l'aide du même système de bouton analogique qui est utilisé pour les boutons de commande aujourd'hui. Vous pouvez toujours vouloir mettre un encodeur rotatif sur le panneau avant de sorte que vous pouvez régler la vitesse rapidement sans avoir à naviguer dans les menus à l'écran. Je dois souvent tourner ma vitesse monter ou descendre rapidement lors de l'utilisation.

o [DD4DA Le 26 mai, 2013 à 17:51](#) · ·

Il ya une belle availabe du projet Arduino qui implémente un menu qui prend en charge un couple de tailles d'un affichage appelé PHI-2. [Http://liudr.wordpress.com/libraries/phi-menu/](http://liudr.wordpress.com/libraries/phi-menu/) Il est incroyable et facile d'usage.

vy 73 de Gerhard, DD4DA

o [radioartisan 27 Mai 2013 à 12:00](#) · ·

Merci pour le lien à la bibliothèque de menu. Il est le meilleur que je l'ai encore vu. Je tente de déterminer si elle est celle que je voudrais utiliser. Je espérais avoir quelque chose avec touches programmables, où les étiquettes sur l'écran correspondraient avec six boutons sur les côtés de l'écran, plutôt que le / bas / gauche / droite méthodologie de haut / entrer / sortir cette bibliothèque apparaît à utiliser. Mais compte tenu de combien de temps il faudrait pour développer, dès le début, une bibliothèque de ce genre est sans doute la voie à suivre.

169. [Jordi 27 Mai 2013 à 10:25](#) · ·

Salut Goody

Dans le schéma il ya un pot de 10K pour le contrôle de vitesse, est le codeur une substitution de ce potentiomètre pour améliorer les caractéristiques ou est un contrôle supplémentaire?

Merci beaucoup pour votre soutien constant.

o [radioartisan 27 Mai 2013 à 11:40](#) · ·

Salut Jordi. Il remplit la même fonction, il est donc une substitution. Depuis un codeur n'a pas de rotation minimale et maximale arrête elle ne fournit quelques avantages sur un potentiomètre. Il n'y aurait pas de raison de comprendre à la fois un potentiomètre et un codeur sur une unité, et sur un nouveau manipulateur Je voudrais construire avec l'encodeur. Je vais continuer à soutenir les potentiomètres dans le code pour l'avenir prévisible.

170. [Jordi 27 Mai 2013 à 11:56](#) · ·

Merci Goody, je vais changer le potentiomètre par le codeur dans ma carte principale, en ce moment est possible encore parce que je ne l'ai pas fermé la desing de PCB.

171. [Jordi 27 mai, 2013 à 16:29](#) · ·

Envisageriez-vous intéressant d'ajouter avec le codeur un anneau rotatif Encoder LED pour visualiser la position de codeur?

172. [radioartisan 27 Mai 2013 à 21:40](#) · ·

Je voudrais considérer que pour une fonction. Que faudrait-il pour interfacer avec elle? Le défi peut être de trouver assez de broches E / S.

173. [Jordi 28 mai, 2013 à 08:24](#) · ·

Je l'ai choisi le anneau LED Mayhew Labs encodeur rotatif qui utilisent l'interface TLC5925 (de www.mayhewlabs.com/products/rotary-encoder-led-ring)

plus une vie d'exploitation Alpes codeur EC11K1524402 de 100k cycles. Je dois à mon bord du K ports non utilisés, les ports K sont ADC et trop I / O avec sélectionnable Pull-Up. Je vous ai distribué, pour des raisons de distribution de composants comme suit: -

Arduino Mega2560 conseil
 Pin9 => ENCDR_OE
 Pin10 => ENCDR_LE
 Pin11 => ENCDR_CLK
 Pin12 => ENCDR_SDI
 Pin13 => ENCDR_A
 Pin14 => ENCDR_B
 Pin15 => ENCDR_SW

- o [radioartisan 30 mai, 2013 à 21:24](#) · ·

Je dois une demande lorsqu'on lui a demandé de développer des dispositifs spécifiques, s'il vous plaît envoyez-moi un dispositif gratuitement afin que je puisse tester avec elle et l'utiliser. Cela accélère le développement grandement car il est très difficile de résoudre les problèmes lorsque vous ne disposez pas de l'appareil. Aussi, il me sauve les frais d'achat d'un appareil, que je ne peux pas nécessairement ai acheté pour mon propre usage. Et il me donne un autre jouet pour jouer avec :-)

- o [Jordi 31 mai, 2013 à 19:11](#) · ·

Je suis absolument d'accord, mais en ce moment je ne l'ai pas encore terminé la conception de la carte principale et le TX, essentiellement pour des questions de mécanique. si vous préférez attendre que je vous envoie l'anneau de LED et le codeur Alpes s'il vous plaît écrivez-moi votre adresse et lorsque je reçois cette composants I seront expédiés à vous.

Dans le TX je l'ai ajouté la possibilité d'utiliser l'un centré LED IR ou deux les côtés et un standar led rouge dans le centre aussi, je l'ai ajouté les options de contrôle de cycle de devoir et de modulation, mais la question principale pour obtenir la conception définitive, est que je dois commander une sculpture paddle Begali pour avoir la forme exacte de la PCB et je ne suis pas encore décidé.

73

Jordi

- [74. [DD4DA 28 mai, 2013 à 09:39](#) · ·

Je l'avais utilisé un Expander PCF8574 simple à décoder deux codeur incrémental, commuté deux DEL et décoder deux commutateurs (comme le bouton de l'encodeur ou seulement 2 commutateurs de bouton)

Cela fonctionne très bien, mais doit être manipulé par une routine de service d'IRQ et la vitesse d'horloge de l'IIC Bus doit être soulevé jusqu'à 800khz.

Aussi un choix serait utiliser un MCP23S17 que SPI variante. Voilà assez vite et est extensible.

Eh bien, tout cela est possible, mais cela est juste un manipulateur et cela devrait être utilisable dans l'environnement portable. Consommation de courant est également un point de vue de importand -. Cela devrait allways être à l'esprit, si une extension de la fonctionnalité est prévue Pour utiliser un codeur incrémental combinée par l'écran LCD est un stepp conséquente, mais devrait être une bien meilleure option, pas une obligation.

au lieu d'utiliser la LED bar / anneau, utiliser la barre de LCD à la place. Cela doit tout simplement plus de code et does'nt consomment plus de courant et une extension matérielle que ce que je recommande.

vy 73 de Gerhard, DD4DA

- [75. [Jordi 28 mai, 2013 à 12:11](#) · ·

Salut Gerhard,

je suis d'accord, toutes les fonctions qui ne sont pas de base, ont été conçus logiciel ou de matériel sélectionnable et l'utilisateur a la possibilité de montage non sans conséquence pour les principales fonctions du manipulateur. En revanche, je cherche depuis l'angle droit encodeurs rotatifs endurance, et de tous types que je l'ai trouvé ai une durée de vie inférieure à la montage vertical (ALPS type vertical minimum de 100k), en raison que je veux monter le codeur dans le panneau avant, je l'ai pensé que le PCB de l'anneau de LED va me donner cette possibilité au-delà de sa fonction principale. En outre, la représentation de la barre de LCD est trop possible en raison du codeur est connecté directement à travers le PCB de l'anneau au port de CPU. De cette façon, vous avez deux options d'affichage par l'intermédiaire de l'écran LCD ou l'anneau LED.

73

Jordi

- [76. [DD4DA 1 juin 2013 à 16:28](#) · ·

Hiya Jordi,

tout le monde devrait décider quelles fonctionnalités un peu le manipulateur qui possède, a obtenu. Je ne peux pas décrire comment je me sens, si je suis le fil de manipulateur et développement d'eux. Il est étonnant de voir combien de boursiers interessting dans le projet, mais la fonction principale - pour être une alternative et manipulateur homebrew, est lentement se déplacer loin de là destination. Le principal avantage de l'manipulateur K34NG est, que ce ne est pas si komplex, peut adapter à pratiquement tous les radio et à faire beaucoup plus de choses que tout le monde serait attendre qui tentent de trouver une unité de manipulateur.

Un gros point est les characteritics de synchronisation accordable et winkey émulation qui rend très utilisable pour tout concours ou d'autres stations.

Cela devrait être la destination finale du manipulateur et le sous-sol de toutes les extensions a été faite par K3NG en publiant le code source de schématique et eux. Ceci est un bon terrain de jeu pour tout le monde. Cela semble être perdu par une surcharge du projet. La taille du code et la limite de consommer de RAM est la MCU utilisable et le manipulateur ne seront pas réalisables sur les plates-formes moins chères. Gardez à l'esprit que, parfois, est moins devient de plus.

Jordi, attraper le code comme un fondement de base pour votre manipulateur et mettre en œuvre le codeur incrémental avec l'anneau de LED - Cela ressemble assez agréable et je suis sûr, il ya le sortir de jambon ici, qui veut le construire - faites-moi confiance. Je voudrais recoment de fixer le développement de manipulateur et de passer à un nouveau.

Un bon et bel outil où un instrument SWR mesuring numérique basée sur Arduino - ou quelque chose comme ça. Ces choses sont disponibles sur le marché, mais il n'y a pas pas cher - une bonne raison de les brasser. Je pense que cette côte de l'unité sont moins que 30 \$ et peut être utilisé jusqu'à 2 kW HF.

Hey Goody, ce qui est sur un décodeur numérique en quadrature pour obtenir détecter l'angle de phase et d'amplitude pour obtenir le XL / XC comme un argument de tuning pour votre projet d'adaptateur d'antenne?

vy 73 de Gerhard, DD4DA

- o [Jordi 1 juin 2013 à 19:42](#) · ·

Salut Gerhard,

je suis entièrement d'accord avec vous, je commençais mon idée qu'avec l'objectif de ajouter la possibilité de travailler avec des tubes à vide de puissance hi TX qui impliquent salut saisie de tension, la lecture plus tard, différents postes dans l'Artisan Radio je voyais la possibilité de concevoir un matériel, y compris les suggestions faites par les gens de jambon, le principal problème est de connaître le moment d'arrêter la

conception et produire la carte définitive.

Dans ma conception en fait je l'ai ajouté les caractéristiques suivantes ils sont tous modulaire: un module de tension IGBT HI que permettra de fonctionner avec des tubes à vide TX, dans la cathode, la cupidité, ou saisie d'écran (4000V max), un carré au circuit sine plus un amplificateur audio à utiliser un casque ou des haut-parleurs, la mise en œuvre matérielle du décodeur K3NG après sa conception utilisé dans le syntoniseur d'antenne, le contrôle de vitesse par un décodeur supplémentaire avec l'anneau de LED, il est vrai que ce dernier dispositif pourrait probablement être considéré seulement esthétique, mais pourquoi pas? Je chose pourrait être gentil, autre possibilité est d'utiliser différents types de LCD, y compris un écran tactile de 3,52 TFT, vous pouvez également utiliser tous les modules Arduino compatibles, y compris la DUE (pas compatible avec le logiciel lui-même que vous me disiez, mais à l'avenir?) et enfin un module IR RX et le TX IR pour la palette pour le faire fonctionner dans un fil moins Mode. Toutes ces fonctionnalités sont prise en modules ou circuits indépendants que tout le monde peut choisir de personnaliser son manipulateur selon ses préférences ou son bougé.

Maintenant, je chose qui est assez complète (pour moi) et je vais arrêter cette conception, maintenant seulement est en instance de décider les dimensions finales PCB selon la zone et la palette. Quand je l'ai entièrement vérifiée la conception affichera le schéma et le PCB afin d'obtenir l'avance maximale de retour.

vy 73

Jordi

- o [radioartisan 3 juin 2013 à 00h19](#) · ·

> Hey Goody, ce qui est sur un décodeur numérique en quadrature pour obtenir détecter l'angle de phase et d'amplitude pour obtenir le XL / XC comme un argument de tuning pour votre projet de tuner d'antenne?

Un amateur en Inde m'a demandé récemment à ce sujet et a fourni quelques informations techniques sur la façon de le faire. Je ne l'ai pas eu l'occasion de creuser encore, mais je suis intéressé par y compris cela comme une option pour le tuner d'antenne. Il serait vous permettre d'utiliser le tuner comme un analyseur d'antenne.

- l77. [Jordi 1 juin 2013 à 19h54](#) · ·

Dans mon dernier post, il est une erreur de la conception K3NG antenne du tuner utilisé dans ma conception, est pour le compteur de fréquence, excusez-moi.

Vy 73

Jordi

- o [radioartisan 3 juin 2013 à 00h36](#) · ·

En fait, je voulais inclure un compteur de fréquence comme mon vieux projet PIC manipulateur inclus un. Qui était destiné à être utilisé dans un appareil de QRP où vous avez pas une mesure de la fréquence. Le compteur de fréquence PIC manipulateur effectivement travaillé très bien, et je dois une plate-forme de 80m QRP homebrew qui utilise encore. Mais malheureusement, le Tone () fonctions utilisent la même minuterie qui a besoin d'un compteur de fréquence, et je ne eu le temps d'écrire une sorte de solution de contournement. Probablement la chose à faire serait d'avoir un ATmega328 distincts pour un compteur de fréquence et d'interface à l'unité principale à l'aide I2C. Mais pas d'autres personnes ont posé des questions sur la fonctionnalité du compteur de fréquence.

- l78. [DD4DA 2 juin 2013 à 09h06](#) · ·

Jordi, mon dernier avis doit être compris comme un vote pour arrêter tout développement ou l'extension du manipulateur - Néanmoins, je eu le sentiment que l'objectif principal est de se perdre du projet de manipulateur.

Le principal avantage d'une clé sans fil IR devient perdue si cela ne soit pas intégrer comme PK1 clé du PALM. La clé doit avoir la liaison sans fil vers le manipulateur mais cette Besoin d'une second, appareil très «Tiny» et de l'espace. Vous devez joindre à eux caché à la clé et ce qui est souvent impossible motivée par "la conception" de la clé. Dans aspect technique, cela est possible sans problèmes, mais il manque la conception.

vy 73 de Gerhard, DD4DA

- l79. [DL1AKP 2 juin 2013 à 09h11](#) · ·

Salut Gerhard,

Un SWR numérique avec Arduino est une excellente idée! Je voudrais que, trop. Je devais vraiment un oeil sur une telle chose souvent à HAM RADIO, mais toujours été cher. Pour le moment je suis un débutant dans Arduino, mais travailler sur elle. Juste essayer de construire mon manipulateur Arduino - je l'aime. Et hâte de voir de nouveaux projets.

- o [Glen Whitehouse 2 juin 2013 à 17h26](#) · ·

Est-il destiné à en faire un projet de manipulateur ou est le fluage de la portée du projet intentionnelle. Ces autres idées sont bonnes, mais dans la boîte de manipulateur?

Juste une pensée, Glen, K1GW

Le Dimanche, le 2 juin 2013 à 05h11, Radio Artisan a écrit:

> **> DL1AKP commenté: "Salut Gerhard, A SWR numérique avec Arduino est une grande> idée! Je voudrais que, trop. Je devais vraiment un oeil sur une telle chose souvent à> HAM RADIO, mais toujours été cher. Pour le moment je suis un débutant dans le> Arduino, mais travailler sur elle. Juste essayer de construire mon Ardui ">

- o [radioartisan 3 juin 2013 à 00:20](#) · ·

Je ne compte pas sur mettre un ROS-mètre dans le projet de manipulateur. Voilà un peu de fluage portée :-)

- o [dd4da 30 juin 2013 à 16:10](#) · ·

@ DL1AKP

Salut Andy,

je suis dans le développement d'un instrument de mesurant SWR numérique moins cher en utilisant un 3.5 "affichage tactile TFT un contrôleur Cortex-M3, soutenu par un enrouleur RTOS gratuit appelé Coos. (RTOS gratuit est pas libre !!! donc ce ne sont pas mon choix.) Je dois me décider d'utiliser un Bruene-Pont qui peut gérer jusqu'à 2 kW mais cela peut être remplacé par un «Tandem match Coupler" si préféré. L'interface entre le Bruene-Pont et les contrôleurs ADC besoin d'un étage tampon et de l'impédance la conversation bâtie par une simple ampli-op. Le projet peut être construit par un Vero-conseil, mais ont besoin d'un PCB qui contient le MPU. Ce sont les conseils pas cher disponible i toutes les parties du monde un appelé ST-Discovery (moins de € 20) et contient le programmeur / débogueur (JTAG SWD) qui peuvent sepperate plus tard et utilisation par d'autres projets.

En fait, le TFT montre deux aiguilles qui représente la puissance transmise et réfléchi. L'échelle qui être en arriere-plan sous les aiguilles ne sont pas terminées, mais ceci est le dernier travail que je dois faire avant que ce travail est effectué.

Les taux d'échantillonnage de l'ADC sont à jeûner pour les interroger par le MPU (cette horloge à 72Mhz) donc cette lecture départ privé doivent être traitées par un DMA - un dispositif impressionnant, croyez-moi. Si le projet est fonctionnel fini, je vais les publier.

Le plus grand soupçon que était maintenant la tension de 3.3V de tous les composants - je ne suis pas très familier avec cela - toutes mes expériences de matériels numériques sont basées sur 5V Technologie. Un must simple RS232 étage pilote remplacé, parce que mon étage convertisseur pour un simple RS232 / RS485 / rs488 sont tous à base de 5V.

Vy 73 de Gerhard, DD4DA

180. [Guenther Hutter 2 juin 2013 à 16h18](#) · ·

Avez-vous déjà pensé à impementing les palettes que des touches capacitives? ... Ou y at-il des problèmes connus avec qui?

Il devrait être possible avec cette bibliothèque: <http://playground.arduino.cc/Code/CapacitiveSensor>

o [radioartisan 2 juin 2013 à 20h41](#) · ·

Un autre amateur demandé sur les intrants de la pagaie capacitifs dans le passé. Je ne suis pas très chaud à l'idée que je pense que RF serait causer des problèmes, mais je vais le mettre sur la liste de demande de fonctionnalité.

o [Guenther Hutter 2 juin 2013 à 20:50](#) · ·

Ah ok, je comprends. Je étais juste courious à ce sujet, parce que cela semble être une bonne option.

Cordialement

o [DL1AKP 3 juin 2013 à 15:20](#) · ·

Je ai eu quelques touches sensibles avec entrée capacitive. Il a produit allways problèmes avec puissance supérieure à 100W sur. Il fonctionne bien sur les niveaux de faible puissance, mais je pense que ce sera dur avec la pleine puissance de la limite légale.

181. [DD4DA 3 juin 2013 à 15:41](#) · ·

Entrée capacitive est une fonctionnalité intéressante, mais il est très sensé sur le sujet RF trop. Je l'ai fait quelques vérifications avec eux il ya quelques années pour résoudre mon problème de vitesse CW, mais aucune des unités i ai vérifié et où RF fiables enough si le pouvoir 400Wtts a été dépassé. Je l'ai vu schématique qui utilise barrière photoélectrique place les contacts de la pagaie, mais je jamais vérifié jusqu'à eux, encore. Dans l'intervalle, je l'ai perdu la compétence de la réception cw plus rapide, donc ma clé morse Schurr Profi2 est rapide assez important pour faire le tas de QSO je fais dans l'année.

182. [José Ricardo Ahumada 30 juin 2013 à 14h35](#) · ·

Bonjour Goody

je tente de télécharger les fichiers *. Site de développement Ino et ouvertes toutes les instructions ainsi que d'une structure unique sans séparation champs d'instructions. Les anciens fichiers *. Ino que je ne l'ai pas avoir ce problème. Je suis intéressé par le Super CMOS.

Quelque chose ne va .. dans mon Explorer?

73

José - LU1KAK

o [radioartisan 30 juin 2013 à 14h38](#) · ·

Bonjour José. Je ne suis pas sûr de ce que vous entendez par «instructions». Voulez-vous dire que vous essayez de combiner les fichiers de la bibliothèque dans le fichier principal de .ino?

o [José Ricardo Ahumada 30 juin 2013 à 15h32](#) · ·

Eh bien ... je ne pouvais pas changer la structure de l'Explorateur Windows pour télécharger soit l'*. ino ... mais Google Chrome est parfait l'*. ino. Je vais maintenant essayer le Super CMOS ..

Merci .. vous remercie pour votre travail Goody

73

o [José Ricardo Ahumada 30 juin 2013 à 15h43](#) · ·

Ce qui est arrivé avec l'Explorateur Windows est que les lignes ne sont pas tombés édition .. tout est une chose .. ne pouvait pas correctement modifier le *. ino, mais déjà résolu avec Google Chrome

183. [Peter Putnam Le 16 juillet 2013 à 03h05](#) · ·

Utilisation des options de compilation pour conseil = Arduino Uno et programmeur = USBTinyISP sous IDE 1.0.5,

je suis en mesure de compiler et de code charge la version 2013040201 dans une puce ATmega328 nu et l'exécuter sans problèmes.

Les tentatives de faire la même chose avec la version de code 2013051901 de résultat dans échec. Presses clés ne font rien et il n'y a pas de son.

Toute réflexion sur le sujet seraient appréciés.

Une tentative de faire la même chose avec la version de code 2013051901 des résultats en échec. La charge est apparemment réussie, presses clés ne font rien.

o [radioartisan Le 16 juillet 2013 à 03h11](#) · ·

Salut Peter. Essayez de compiler avec moins de fonctionnalités et de voir si vous êtes en mesure de télécharger et l'exécuter. Je avoir le sentiment que vous obtenez près de la limite de mémoire de la 328. Il serait utile de savoir quelles fonctionnalités vous compilez.

73

Goody

K3NG

184. [Peter Putnam Le 16 juillet 2013 à 03h38](#) · ·

Goody,

La taille de code compilé est d'environ 18K dans les deux cas. Caractéristiques sont minimales et identiques: Boutons de commande, par exemple

Salut, potentiomètre, et de souvenirs. Je tordu les chevilles d'être: Gauche = 2, Droite = 3, Sidetone = 4, TxKey1 = 9, TxKey2 = 0, Pot = A0

73,

Peter

o [radioartisan Le 16 juillet 2013 à 11:35](#) · ·

Essayez la dernière instable code:

http://sourceforge.net/projects/k3ngarduinocwke/files/development/K3NG_Arduino_Keyer_2013061101UNSTABLE.ino/download

Si cela ne fonctionne pas, s'il vous plaît envoyez-moi vos fichiers à l'INO de anthony dot bonne arobase gmail point com.

185. *Peter Putnam* [Le 23 juillet 2013 à 22h26](#) · ·

Goody,

Voici une photo de la planche à pain Je me sers pour les tests. Il n'y a pas beaucoup à elle ... une puce Atmel ATmega328P et quelques composants discrets sont tout ce que vous avez besoin. Le programmeur, un USBTinyISP, alimente le manipulateur après le code est chargé.

Merci pour votre aide à optimiser votre code pour cette mise en œuvre très basique.

73,

Peter

NI6E

composants discrets

Les commentaires sont fermés.

[Créer un site Web ou un blog gratuit sur WordPress.com.](#) | [Le thème de l'oxygène.](#)