

# Rotary Motion - Test Aufbau

Ziel des ersten Test Aufbaus war es, den weißen Indikator präzise zu drehen. Dazu wurde eine simple [90°-Übersetzung](#) verwendet. Jedoch konnte man es durch das Getriebe erstmal nicht Präzise drehen.

Dieses Problem lösen wir software-technisch:

```
import color as col
from ..gsgr.enums import Attachment
from ..gsgr.movement import run_attachment
import motor
import time
from ..gsgr.config import cfg
display_as = "P"
color = col.RED

def run():
    run_attachment(Attachment.FRONT_RIGHT, -300, 0.5, stall=True) #1. gegen eine Blockade
    drehen
    run_attachment(Attachment.FRONT_RIGHT, 300, 60, stall=True,
when_i_say_duration_i_mean_degrees=True) #2. Wieder positionieren
    run_attachment(Attachment.FRONT_RIGHT, 500, 90, stall=True,
when_i_say_duration_i_mean_degrees=True) #3. erste Bewegung
    time.sleep(1)
    run_attachment(Attachment.FRONT_RIGHT, 500, 180, stall=True,
when_i_say_duration_i_mean_degrees=True)
    time.sleep(1)
    run_attachment(Attachment.FRONT_RIGHT, 300, -45, stall=True,
when_i_say_duration_i_mean_degrees=True) #4. Kompensation des Richtungswechsels
    run_attachment(Attachment.FRONT_RIGHT, 500, -90, stall=True,
when_i_say_duration_i_mean_degrees=True) #5. dritte Bewegung
    time.sleep(1)
    run_attachment(Attachment.FRONT_RIGHT, 500, -90, stall=True,
when_i_say_duration_i_mean_degrees=True)
```

1. Um die Zähne des Getriebecontainers ([18947](#)) und des Getriebezahnrads ([35185](#)) an einander zu drehen
2. Um die Zähne des Getriebecontainers ([18947](#)) und des Getriebezahnrads ([35185](#)) auf die andere Seite an einander zu drehen
3. Bewegung auf erste Position
4. Bei Richtungswechsel muss um 45 Grad gedreht werden, um die Zähne des Getriebecontainers ([18947](#)) und des Getriebezahnrads ([35185](#)) auf die andere Seite an einander zu drehen
5. Bewegung auf dritte Position

Das Problem kann man auch hardware-technisch lösen:

```
import color as col
from ..gsgr.enums import Attachment
from ..gsgr.movement import run_attachment
import motor
import time
from ..gsgr.config import cfg
display_as = "P"
color = col.RED

def run():

    run_attachment(Attachment.FRONT_RIGHT, -300, 0.5, stall=True)
    run_attachment(Attachment.FRONT_RIGHT, 300, 90, stall=True,
when_i_say_duration_i_mean_degrees=True)
    run_attachment(Attachment.FRONT_RIGHT, 100, 90, stall=True,
when_i_say_duration_i_mean_degrees=True)
    time.sleep(1)
    run_attachment(Attachment.FRONT_RIGHT, 1000, 180, stall=True,
when_i_say_duration_i_mean_degrees=True)
    time.sleep(1)
    run_attachment(Attachment.FRONT_RIGHT, 1000, -100, stall=True,
when_i_say_duration_i_mean_degrees=True)
    time.sleep(1)
    run_attachment(Attachment.FRONT_RIGHT, 1000, -90, stall=True,
when_i_say_duration_i_mean_degrees=True)
```

Es muss nicht mehr der Richtungswechsel einkalkuliert werden, da durch die Spannung des Gummis die Zähne des Getriebecontainer ([18947](#)) und des Getriebezahnrads ([35185](#)) schon an einander gedrückt werden.

---

Version #6

Erstellt: 2026-06-24 13:17:10 UTC von GSG Robots

Zuletzt aktualisiert: 2026-06-24 13:35:22 UTC von GSG Robots