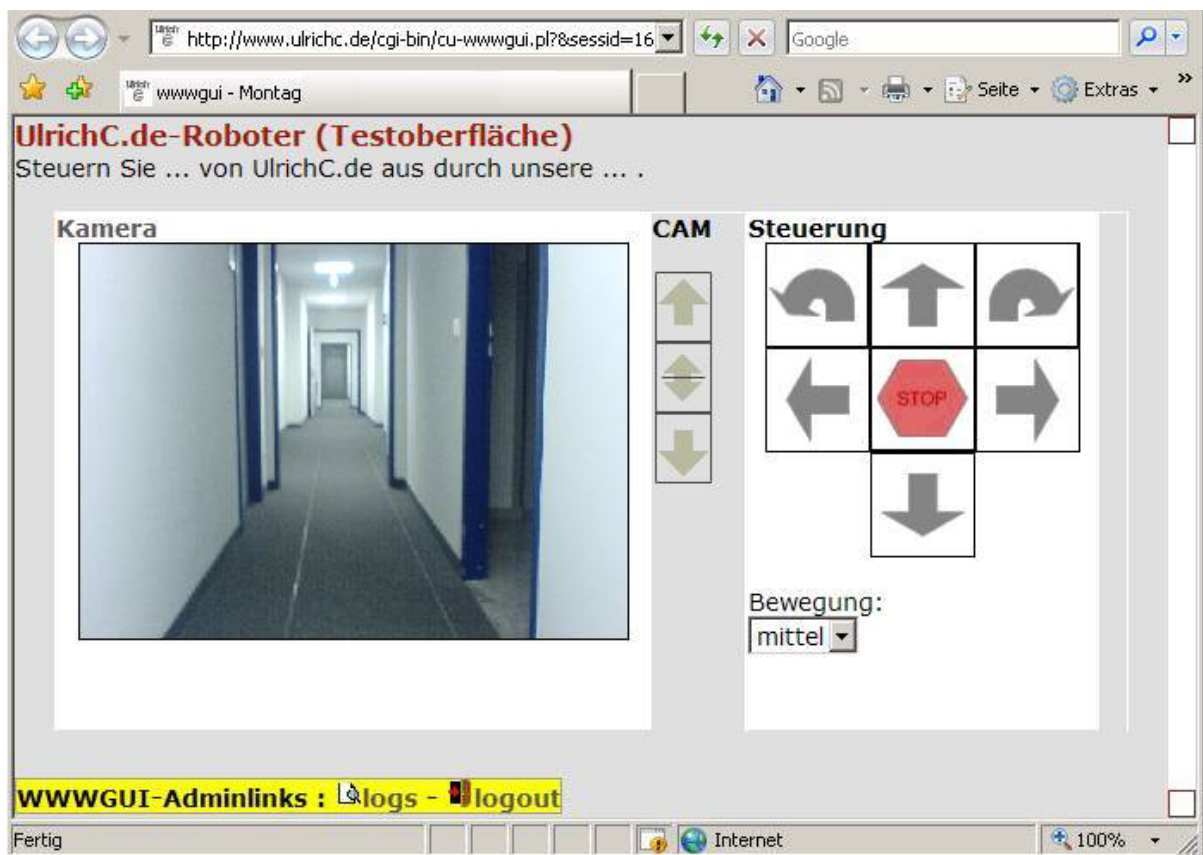


CU-WWWGUI

Vorlage für Websteuerungen
Entwurfsmuster für Bedienungsanleitung



Autor: Christian Ulrich

Datum: 28.11.2006

Version: 1.00

Inhalt

Historie	3
Beschreibung	4
Bedienungsanleitung Websteuerung	4
Kamerasteuerung	5
(1) Videobild	5
(2/3) Richtungsschaltflächen	5
(4) Kamerazentrierung	5
Motorsteuerung	6
(1/2) Fahrsteuerung (vorwärts/rückwärts)	6
(3/4) Fahrsteuerung (recht/links drehen)	6
(5/6) Fahrsteuerung (Rechts- /Linkskurven)	6
(7) Stopp bzw. Nothalt	6
(8) Bewegungseinstellung	6

Historie

Freigegeben: am 26.01.2008 von Christian Ulrich
Version 1.0

Erstellt: am 28.11.2006 von Christian Ulrich

Beschreibung

Zur Bedienung der Weboberfläche bedarf es im Falle der zu Grunde liegenden Basisversion keiner besonderen Anleitung. Die Oberflächengestaltung folgt einem Muster, das wenn so beibehalten, selbsterklärend ist.

Um das zu Grunde liegende Entwurfsmuster zu beschreiben wurde folgende Bedienungsanleitung erstellt.

Bedienungsanleitung Websteuerung

Die Websteuerung ist in Felder bezogen analog zu den einzelnen Aktoren des Roboters unterteilt.



Abb. Websteuerung mit Feldern für Motor, Video und Weiteres

Auf der Oberfläche befinden sich alle Steuer- und Informationsmöglichkeiten zur Kamerasteuerung im linken Feld. Die Motorsteuerung ist mit allen dazugehörigen Bedienelementen im Feld rechts zu finden.

Kamerasteuerung

Die Kamerasteuerung umschreibt die Ansteuerung der am Roboter montierten Kamera. Mit Hilfe der Steuerung kann die Kamera in Position gebracht werden.



(1) Videobild

Übertragene Bild- oder auch Videosicht von der Kamera des Roboters.

(2/3) Richtungsschaltflächen

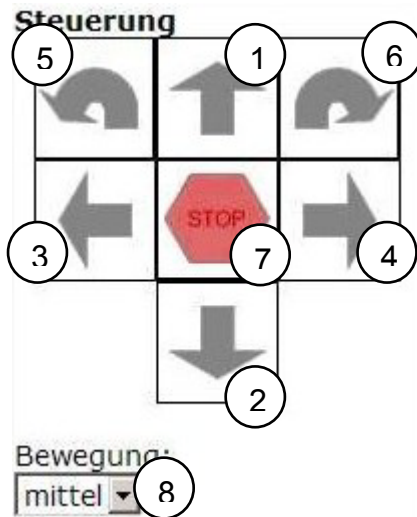
Mit den Richtungsschaltflächen für die Kameraverstellung des Roboters kann die Kameraposition nach oben bzw. nach unten korrigiert werden.

(4) Kamerazentrierung

Die Schaltfläche zur Kamerazentrierung stellt die Kamera des Roboters, auf die optimal voreingestellte Kameraposition ein. Diese Kameraposition ist auch als Mittelpunkt der Kamerapositionierung zu verstehen.

Motorsteuerung

Nach einleiten eines Fahrbefehls mit den Richtungstasten bewegt sich der Roboter sinnbildlich in Pfeilrichtung.



(1/2) Fahrsteuerung (vorwärts/rückwärts)

Die Richtungsschaltflächen zur Fahrsteuerung bewegen den Roboter in Vor- oder Rückwärtsrichtung gemäß der Pfeilrichtung.

Hierbei werden die Geschwindigkeit (8) und die zu fahrende Strecke (9) berücksichtigt.

(3/4) Fahrsteuerung (recht/links drehen)

Dreht den Roboter in Pfeilrichtung (rechts oder links) um die eigenen Achse.

(5/6) Fahrsteuerung (Rechts- /Linkskurven)

Leitet das Fahren einer Kurve in Pfeilrichtung ein.

Hierbei wird die Geschwindigkeit (8) und die zu fahrende Strecke (9) berücksichtigt.

(7) Stopp bzw. Nothalt

Mit dieser Schaltfläche kann der aktuell eingeleitete Fahrbefehl gestoppt bzw. abgebrochen werden.

(8) Bewegungseinstellung

In dieser Auswahlbox kann die gewünschte Bewegung zur aktuellen für die eingeleiteten Fahraktionen eingestellt werden. Die Einstellungen können von kleinen Bewegungen, bis hin zu großen Bewegungen variieren.