

# Inhaltsverzeichnis

**01. Software Setup** ..... 3



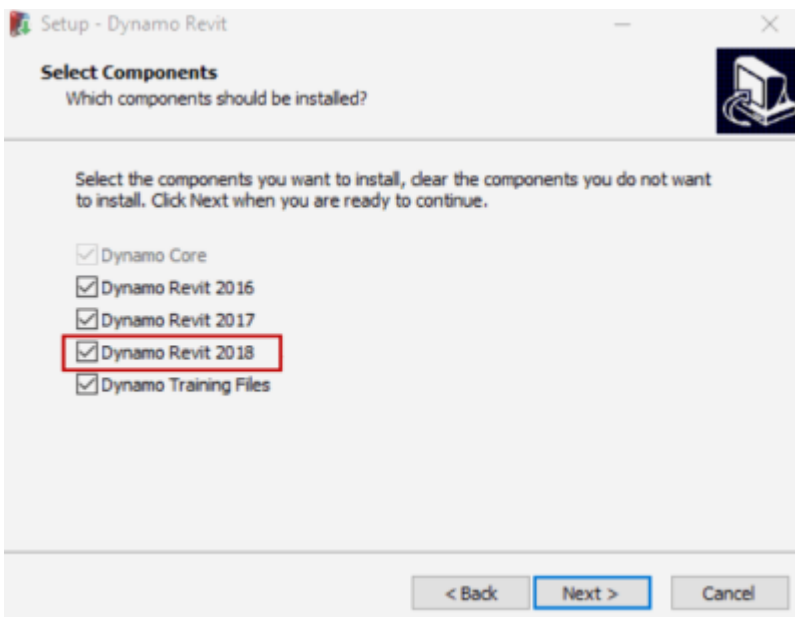
# 01. Software Setup

Damit Dynamo problemlos installiert werden kann, ist es notwendig, dass Revit bereits auf dem PC installiert ist. Eine ausführliche Anleitung dazu findet man unter [Revit Setup](#).

Nachdem Revit in einer beliebigen Version eingerichtet ist, kann mit Dynamo fortgefahren werden. Hierzu wird das Setup heruntergeladen und ausgeführt.

<https://dynamobim.org/download/> (212Mb) \*Edit: Mit der neu veröffentlichten Version von Autodesk Revit 2020 ist Dynamo in der aktuellen Version 2.1 bereits mit installiert.

Auswahl für Versionen festlegen.



Nach der Installation befindet sich im Revit unter dem Tab „Verwalten“ ein Unterpunkt „Visuelle Programmierung“. Oft ist Dynamo schon vorinstalliert, jedoch in einer älteren Version, welche problemlos mit der neusten Version ersetzt werden sollte.



Dynamo ist ein Open-Source-Projekt und wurde von Matt Jezyk und dem Dynamo-Entwicklungsteam bei Autodesk initiiert. Nach einigen Jahre wurde es immer bekannter und hat heute weltweit einen festen Platz im individuellen und skriptbasierten Planen mit Revit. Durch die globale Vernetzung mit dem Internet, lassen sich weltweit begeisterte Entwickler finden, welche ihr Wissen im dynamobim-Forum teilen. In diesem Forum sind Dynamo-Anfänger, aber auch Experten sehr gut aufgehoben und bekommen auch bei individuellen Problemen kompetente Lösungen geboten.

<https://forum.dynamobim.com/>

Sehr zu empfehlen ist auch das Dynamo Handbuch, welches bei der Problembekämpfung sehr hilfreich ist. In den nachfolgenden Kapiteln werden davon die wichtigsten Themen referenziert.

<http://primer.dynamobim.org/de/Appendix/DynamoPrimer-Print.pdf>

**Weiter zu** [Oberflächenbedienung](#)

From:

<https://dokuwiki.fbb.h-da.de/> - **Fachbereich Bauingenieurwesen**

Permanent link:

[https://dokuwiki.fbb.h-da.de/doku.php?id=rvt\\_dynamo:software\\_setup](https://dokuwiki.fbb.h-da.de/doku.php?id=rvt_dynamo:software_setup)

Last update: **2019/04/23 22:19**

