



ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДЛЯ УПРАВЛЕНИЯ СЕРВОПРИВОДАМИ ЭЛЕВОНОВ БВС

Руководство пользователя





Оглавление

1. Загрузка, установка и включение ПО.....	3
2. Подключение	3



1. Загрузка, установка и включение ПО

Основным функциональным требованием к программе является обеспечение внутреннего цикла, в рамках которого осуществляется опрос интерфейса взаимодействия с управляющим устройством (приём команд), выдача ответа, а также опрос и выставление команд на контроллер ввода-вывода в соответствии с задачей платы для управления сервоприводами элвонов БВС.

2. Подключение

Программное обеспечение подразумевает подключение разъёмов в соответствии со схемой контактов соединения платы для управления сервоприводами элвонов БВС и управляющего устройства (таблица 1) и управляемых устройств (таблица 2).

Таблица 1

Имя вывода платы для управления сервоприводами элвонов БВС	Управляющее устройство
X1:1 (+24V)	+24V
X1:2 (CAN_H)	CAN2_H
X1:3 (CAN_L)	CAN2_L
X1:4 (GND)	GND



Таблица 2

Имя вывода платы для управления сервоприводами элевонов БВС	Управляемые устройства
X3:1 (PA2)	PWM_SIGNAL
X3:2 (+7V)	PWM_VCC (+6V)
X3:3 (GND)	PWM_GND
X2:1 (+5V)	LED_VCC (+5V)
X2:2 (PB3)	LED_RED
X2:3 (PB4)	LED_GREEN
X2:4 (PB5)	LED_BLUE
X2:5 (GND)	LED_GND

В целях повышения надёжности программа включает компоненты самодиагностики и проверки целостности.

Функционирование указанных компонент осуществляется параллельно с прочими компонентами – они также получают кванты времени для выполнения своих задач.