



**ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДЛЯ УПРАВЛЕНИЯ
МАРШЕВЫМ ДВИГАТЕЛЕМ БВС
Руководство пользователя**





Оглавление

Оглавление2

1. Загрузка, установка и включение ПОЗ
2. Подключение3



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 маршевым двигателем БВС.

2. Подключение

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

Таблица 1

Имя вывода платы для управления маршевым двигателем БВС	Управляющее устройство
+5V	+5V
CAN_H	CAN1_H
CAN_L	CAN1_L
GND	GND



Таблица 2

Имя вывода платы для управления маршевым двигателем БВС	Управляемые устройства
PA2	PWM
GND	GND
+42V	+42V
GND_BAT	GND_BAT

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.