



**ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ СИСТЕМЫ
АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ БВС
КОПТЕРНОГО ТИПА
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 и выставление команд на контроллер ввода-вывода в соответствии с задачей системы автоматического управления БВС коптерного типа.

2. Подключение

Программное обеспечение подразумевает подключение разъёмов в соответствии со схемой контактов соединения платы системы автоматического управления БВС коптерного типа и управляемых устройств (таблица 1).

Таблица 1

Имя вывода системы автоматического управления БВС коптерного типа	Управляемые устройства
+5V	+5V
CAN_H	CAN1_H
CAN_L	CAN1_L
GND	GND

В целях повышения надёжности программа включает компоненты самодиагностики.

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