



**ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ПЛАТА УПРАВЛЕНИЯ
ПОДВЕСОМ
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 управления подвесом.

2. Подключение

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

Таблица 1

Имя вывода платы управления подвесом	Управляющее устройство
+5V	+5V
CAN_H	CAN1_H
CAN_L	CAN1_L
GND	GND



Таблица 2

Имя вывода платы управления подвесом	Управляемые устройства
PA2	PWM
GND	GND
+5V	+5V

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.