

УТВЕРЖДЕН

XXXX.ЭХХ.001.02.00 12-ЛУ

**ПРИМЕР РАБОТЫ ПРОГРАММНОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ ДЛЯ
ВЗАИМОДЕЙСТВИЯ С МОДУЛЕМ УПРАВЛЕНИЯ
БЕСКОЛЛЕКТОРНЫМИ ДВИГАТЕЛЯМИ**

XXXX.ЭХХ.001.02.00

Программное обеспечение

Текст программы

XXXX.ЭХХ.001.02.00 12

Листов 3

Инов. № подл.	Подпись и дата	Взам. инв. №	Инов. № дубл.	Подпись и дата

2020

```
# Файл bldebot_sample.py
import smbus
import time
from bot.bldebot import BLDCbot, WorkMode

bus = smbus.SMBus(1) # Инициализируем шину I2C
bot = BLDCbot(bus) # Создаем экземпляр класса управления моторами

print(bot.whoIam()) # в случае, если все прошло успешно, данная строка должна вывести 42

bot.setWorkMode(WorkMode.WORK_MODE_PID_I2C) # устанавливаем режим работы в PID

bot.setParrotA(40) # задаем скорость одному мотору
bot.setParrotB(40) # задаем скорость другому мотору
time.sleep(3)
bot.setParrotA(0) # задаем скорость одному мотору
bot.setParrotB(0) # задаем скорость другому мотору
```

[illegible]