**утвержден**

№ документа 12-лу

Пример работы Программного обеспечения для взаимодействия с модулем управления бесколлекторными двигателями

№доумента

**Программное обеспечение**

Инв. № подл.

Подпись и дата

Взам. инв. №

Инв. № дубл.

Подпись и дата

**Текст программы**

**№документа 12**

**Листов 3**

**2020**

# Файл bldcbot\_sample.py

import smbus

import time

from bot.bldcbot 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

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Лист регистрации изменений | | | | | | | | | |
| зм. | Номера листов (страниц) | | | | Всего листов (страниц) в документе | Номер документа | Входящий номер сопрово-дительного документа и дата | Подпись | Дата |
| изменен-ных | заменен-ных | новых | аннули-рованных |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |