Moduł zawiera struktury danych i funkcje sterujące sterownikami silników krokowych napędzających osie robota. Każdy driver steruje osią za pomocą zegara sprzętowego. Parametry ruchu osi pochodzą z listy Job, które pobierane są funkcjami w module WORK.

Struktura sterownika:

*int16\_t* SetpointPosition; /\* pozycja zadana \*/

*int16\_t* CurrentPosition; /\* aktualna pozycja \*/

*uint16\_t* MaximumPosition; /\* maksymalna wartość pozycji \*/

*int16\_t* MinimumPosition; /\* minimalna wartość pozycji \*/

*uint8\_t* Direction; /\* kierunek ruchu \*/

TC1\_t \*DriverTimer; /\* timer sterownika \*/

PORT\_t \*DriverPort; /\* port pinów sterownika \*/

*uint8\_t* EnablePin; /\* numer pinu dla sygnału enable \*/

*uint8\_t* DirectionPin; /\* numer pinu dla sygnału dir \*/

*uint8\_t* PulsePin; /\* numer pinu dla sygnału pul \*/

*uint8\_t* IsRunning:1; /\* flaga informująca o pracy/zatrzymaniu sterownika \*/

*uint16\_t* MotorSteps; /\* Liczba kroków silnika na jeden obrót \*/

*uint8\_t* ElectricalRatio; /\* wartość przełożenia elektrycznego(ilość impulsów na krok, ustawienie pinów na sterowniku) \*/

float MechanicalRatio; /\* wartość przełożenia mechanicznego (obroty przekładni na obrót silnika) \*/

*uint8\_t* Speed; /\* prędkość zadana dla silnika [obr/min] \*/

Wymagane funkcje:

1. DriverInit – inicjalizacja sterownika.
2. RunDriver – uruchomienie sterownika.
3. StopDriver – zatrzymanie sterownika.
4. SetParameters – ustawienie parametrów ruchu.
5. ConvertAngleToStep – konwersja kąta na kroki silnika.