## 20.02.2009

1. Анализ задач, решаемых промышленными контроллерами.
2. Разработка обобщённой структуры контроллера.
3. Выбор ОМК (xMega, Sygnal, Siclabs,ADmC).
4. Анализ алгоритмов обработки.

## 25.02.2009

### Структурная организация многофункционального контроллера.

Основные параметры датчиков дополнить, возможно, из лекций Вилопа.

В структуре 2.1 добавить блок формирования напряжения и тока для питания измерительных схем.

Расширить блок последовательного обмена, добавив CAN и USB.

Добавить из «Систем малой автоматизации».

### Алгоритмическое обеспечение контроллера.

Начать с раздела 4.2, дополнить из лекций Климентьева, затем 4.3, 4.4. Алгоритмы обмена в IСP DAS пока не надо.

### Выбор ОМК.

Выбор ОМК может быть AVR, но рассмотреть основные характеристики: ADµC8, MSC12, C8051, xMega.

Под обобщённую структуру сравнить и составить табличку. Кроме периферийных устройств рассмотреть наличие команд, необходимых для реализации выбранных алгоритмов.

### Программная модель контроллера.

Расширить в сторону нереализованных функций.

### Введение.

Распределённые системы управления. Необходимость использования в АСУ ТП.

Срочно проверить затраты памяти команд на реализации C#->C->объекты. Контрольный пример с код. Массивом, сортировкой и доп. контр.

## 17.02.09

1. Посмотреть алгоритмы сглаживания, возможно что-то добавить.
2. Есть 10-и разрядный аналаговый АЦП. Нужно добавить усилитель-нормализатор. Спросить подробнее у Леонарда Эдуардовича.