**模式名称：**高压换算转速控制模式

**进入条件：**software\_control\_mode == High\_Press\_Control\_Mode

**初始化：**;

**调用流程：**

**周期任务**：60(ms)

{

Call(R\_8431);

Call(R\_8479);

Call(R\_6268);

Call(R\_6270);

Call(R\_3879);

Call(R\_6275);

Call(R\_9948);

Call(R\_9949);

Call(R\_9950);

Call(R\_9951);

Call(R\_9952);

Call(D\_6354);

Call(D\_6355);

Call(D\_6357);

}

**模式转换：**

**优先级**: 1

**功能**：

根据“慢车到慢车以上切换控制”实现慢车到慢车以上控制状态，进入转换逻辑一,应用软件设置控制模式为低压控制模式;当无N2双通道传感器故障：发动机状态为高转速风车起动状态，选定推力等级为反推慢车、地面慢车、空中慢车、进近慢车以外的等级，应用软件应设置控制模式为低压控制模式。

**满足**：(((PLA<2 + PD\_IdleSwitchPlaThsld && PLA>2) && (last(PLA)<=2 && last(PLA)>=0)) || ((PLA>-6-PD\_IdleSwitchPlaThsld && PLA<-6) && (last(PLA)<0 && last(PLA)>-6))) || (N2\_dual\_channel\_sensor\_fault\_flag == 0 && (engine\_state == ES\_Hwindmill\_start && thrust\_level != level\_RI && thrust\_level != level\_GI && thrust\_level != level\_FI && thrust\_level != level\_AI)

)

**动作**：{ software\_control\_mode = Low\_Press\_Control\_Mod;}

**模式名称：**低压换算转速控制模式

**进入条件：**software\_control\_mode == Low\_Press\_Control\_Mode

**初始化：**;

**调用流程：**

**周期任务**：60(ms)

{

Call(R\_10633);

Call(R\_6547);

Call(R\_6551);

Call(R\_10634);

Call(R\_6555);

Call(R\_6563);

Call(R\_8267);

Call(R\_9267);

Call(R\_6284);

Call(R\_6297);

Call(R\_6300);

Call(R\_6311);

Call(R\_6313);

Call(R\_6315);

Call(R\_6317);

Call(R\_6319);

Call(R\_6321);

Call(R\_6324);

Call(R\_6326);

Call(R\_10794);

Call(R\_10795);

Call(R\_10796);

Call(R\_10797);

Call(R\_10798);

Call(R\_10799);

Call(R\_10800);

Call(R\_10801);

Call(R\_10802);

Call(R\_10803);

Call(R\_10804);

Call(R\_10805);

Call(R\_10806);

Call(R\_10807);

Call(R\_10808);

Call(R\_10809);

Call(R\_10813);

Call(R\_10814);

Call(R\_10815);

Call(R\_10816);

Call(R\_10817);

Call(R\_10818);

Call(R\_10819);

Call(R\_10820);

Call(R\_10821);

Call(R\_10822);

Call(R\_10823);

Call(R\_10824);

Call(R\_10825);

Call(R\_10826);

Call(R\_10827);

Call(R\_10828);

Call(R\_10829);

Call(R\_10830);

Call(R\_10831);

Call(R\_10832);

Call(R\_10833);

Call(R\_10834);

Call(R\_10835);

Call(R\_6526);

Call(R\_6519);

Call(R\_10837);

Call(R\_10838);

Call(R\_10850);

Call(R\_10865);

Call(R\_10871);

Call(R\_10874);

Call(R\_10877);

Call(R\_10880);

Call(R\_10884);

Call(R\_10887);

Call(R\_10890);

Call(R\_10893);

Call(R\_10896);

Call(R\_6279);

Call(R\_9500);

Call(R\_7656);

Call(R\_8443);

Call(R\_8447);

Call(R\_9501);

Call(R\_6376);

Call(R\_10898);

Call(R\_6388);

Call(R\_7831);

Call(R\_6345);

Call(R\_6333);

Call(R\_6335);

Call(R\_6337);

Call(R\_6339);

Call(R\_6352);

Call(R\_6347);

Call(R\_9970);

Call(R\_9976);

Call(R\_9972);

Call(R\_9974);

Call(R\_9969);

Call(R\_9977);

Call(R\_9966);

Call(R\_9967);

Call(R\_9968);

Call(R\_9973);

Call(R\_9965);

Call(R\_9978);

Call(R\_9959);

Call(R\_9961);

Call(R\_9962);

Call(R\_9960);

Call(R\_9963);

Call(R\_9964);

Call(R\_9975);

Call(R\_9971);

Call(D\_7842);

Call(D\_7843);

Call(R\_7661);

Call(R\_10901);

Call(R\_10902);

Call(R\_10903);

Call(R\_10904);

}

**模式转换：**

**1优先级**: 1

**功能**：根据“慢车以上到慢车切换控制”实现慢车以上到慢车控制状态，进入转换逻辑二，应用软件应设置控制模式为高压控制模式；当无N2双通道传感器故障：1、发动机状态为慢车状态；或2、发动机状态为慢车以上状态，PLA处于慢车域，且不处于转换逻辑一、二过程中；或3、发动机状态为高转速风车起动状态，选定推力等级为反推慢车、地面慢车、空中慢车、进近慢车；或4、发动机状态为慢车状态和慢车以上、高转速风车起动状态以外的其它状态，应用软件应设置控制模式为高压控制模式

**满足**：((PLA<=2 && PLA >=0) && (last(PLA)>2 && last(PLA)<=85) && (N2r25 <= (N2R25Dem+N2R25Design \* PD\_DN2R25Switch)) && (N2r25 >= (N2R25Dem-N2R25Design\*PD\_DN2R25Switch)) ) || N2\_dual\_channel\_sensor\_fault\_flag == 0 && ((engine\_state == ES\_idle) || (engine\_state == ES\_above\_idle && ((PLA >= 2 + PD\_IdleSwitchPlaThsld || PLA <= 2 || last(PLA) > 2 || last(PLA) < 0) && (PLA <= -6 - PD\_IdleSwitchPlaThsld || PLA >= -6 || last(PLA) >= 0 || last(PLA) <= -6) && (PLA >= 0 || PLA < -6 || last(PLA) < -33 || last(PLA) >= -6) && (PLA > 2 || PLA < 0 || last(PLA) <= 2 || last(PLA) > 85) && PLA <= 2 && PLA >= -6)) || (engine\_state == ES\_Hwindmill\_start && thrust\_level == level\_RI && thrust\_level == level\_GI && thrust\_level == level\_FI && thrust\_level == level\_AI) || (engine\_state != ES\_Hwindmill\_start && engine\_state != ES\_above\_idle && engine\_state != ES\_idle) )

**动作**：{ software\_control\_mode = High\_Press\_Control\_Mode;}