apog-Sinu	s Configurati	on Tool vXX					X
Connection Выбор по (dropdow	рта	Disconnect	reboot	boot beep		Логотип (пока пусто)	
Setup)	Testing					
Interfaces esc_ba esc_inde	se ex	Set mot	_num_polesdc_slopedc_accel	Set Set Set	Control mot_pwm_hz ctl_dir temp_lim mot_i_max	V Set	
Config			onfig to Load cor le from fi		sens_i_scale	Set	
Ко	нсоль (мони		коман	ІДЫ		и отосланные	
		Окно вво	ода команд (Enter = отпра	авить)		_
50.1 v	12.3 A	0.54 DC	1234 RPM			Имя открытого порт	а

Данные значения запрашиваются с помощью команды "stat2" с частотой 1 Гц

Кружок

- серый, когда нет подключения
- зеленый, когда есть

Желтые элементы активны только когда нет подключения к контроллеру

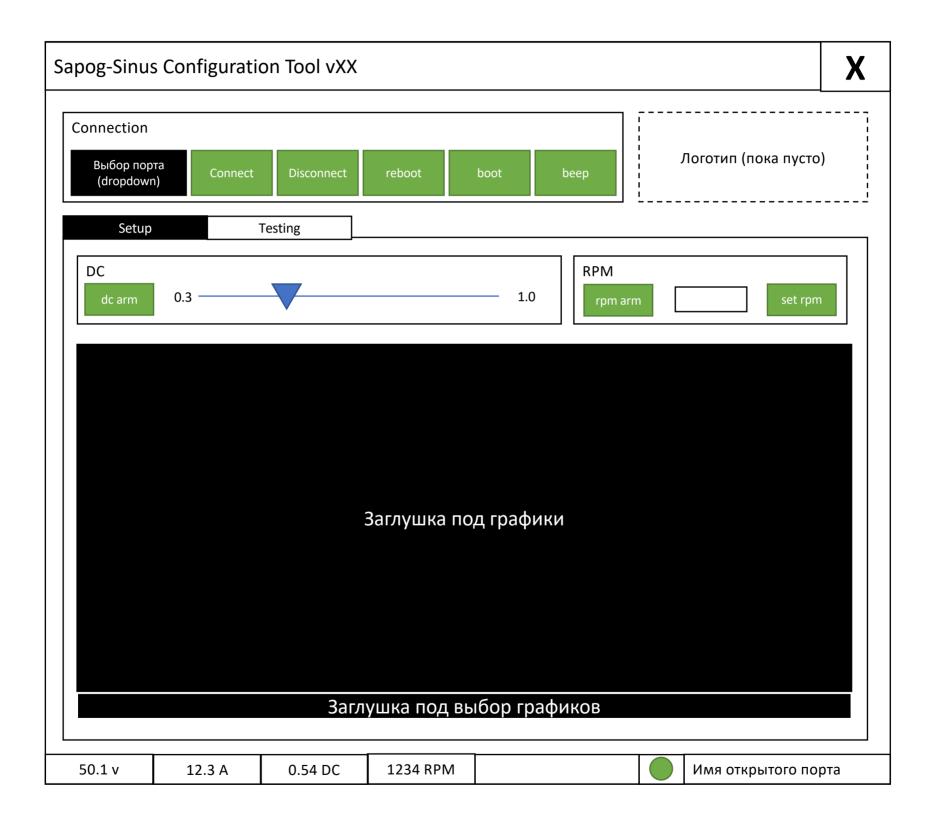
Оранжевые элементы активны только когда ПО подключено к контроллеру

Синие элементы активны всегда

X Sapog-Sinus Configuration Tool vXX Connection Логотип (пока пусто) **Testing** Interfaces Motor Control esc_base mot_pwm_hz mot_num_poles esc_index mot_dc_slope ctl dir temp_lim pwm_enable mot_dc_accel mot_i_max Config sens_i_scale Консоль (монитор порта), отображает принимаемые данные и отосланные команды Окно ввода команд (Enter = отправить) 0.54 DC 1234 RPM 50.1 v 12.3 A Имя открытого порта

При отключении контроллера значения параметров не стираются (но блокируются), чтобы можно было записать в файл или на другую плату

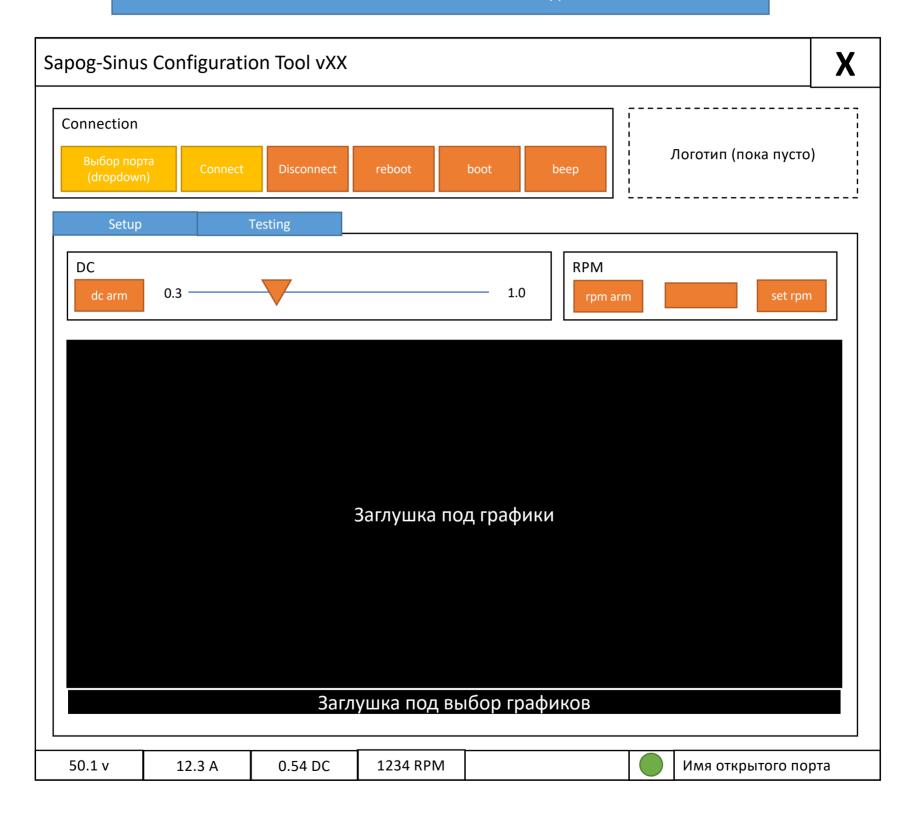
При подключении контроллера (первичном или реконнекте) значения параметров не загружаются автоматически. Для загрузки нужно нажать «Load all from board»



Желтые элементы активны только когда нет подключения к контроллеру

Оранжевые элементы активны только когда ПО подключено к контроллеру

Синие элементы активны всегда



	_					
esc_base	uint	256	0	2047	Базовый адрес ESC на шине CAN	*
esc_index	uint	0	0	31	Индекс ESC на шине CAN	*
				•		
temp_lim	uint	100	90	150	Предел температуры для сигнализации перегрева, градусы	*
sens_i_scale	float	1	0	10000	Коэффициент масштабирования датчика тока	*
	•					
pwm_enable	bool	0	0	1	Включение входа PWM	*
mot_i_max	float	20	1	60	Ограничение по току, А	*
ctl_dir	bool	0	0	1	Направление вращения	*
mot_num_poles	uint	14	2	100	Число полюсов	*
mot_dc_slope	float	5	0.1	20	Ограничение убывания управляющего сигнала	*
mot_dc_accel	float	0.09	0.001	0.5	Ограничение нарастания управляющего сигнала	*
mot_pwm_hz	uint	20000	2000	75000	Частота ШИМ, Гц	*