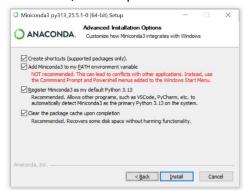
Инструкция по установке необходимого ПО для работы с теоретической частью

Эта инструкция рассказывает об установке ПО, необходимого для работы с математическими моделями и синтезом регуляторов с помощью библиотеки Control Library на Python.

Windows

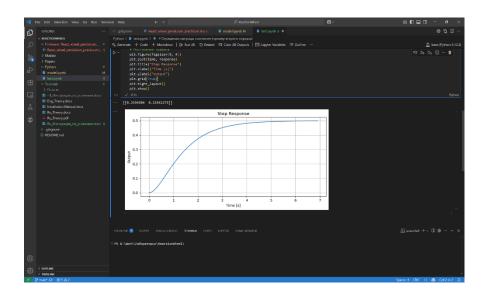
- 1. Установите среду разработки VSCode по инструкции https://code.visualstudio.com/docs/setup/windows
- 2. Обновите Python до последней версии:
 - a. перейдите по ссылке https://www.python.org/downloads/ и скачайте самую последнюю версию Python
 - b. Запустите скачанный файл от имени администратора и следуйте инструкциям мастера установки
- 3. Установите Miniconda:
 - a. Перейдите по ссылке https://www.anaconda.com/download/success и выберите для скачивания Miniconda Installer
 - b. Запустите мастер установки и следуйте инструкциям на экране. Когда вы дойдете до страницы Advance Installation Options отметьте все предлагаемые пункты галочками, не смотря на возможное появление предупреждений.



- с. Нажмите кнопку Install и дождитесь окончания установки.
- 4. Откройте терминал Anaconda Prompt и установите все необходимые библиотеки:

```
conda install -c conda-forge slycot
conda install numpy
conda install matplotlib
conda install -c conda-forge scipy
conda install -c conda-forge control
```

- 5. Скачайте репозиторий https://github.com/voltbro/ReactionWheel
- 6. Откройте VSCode, нажмите File -> Open Folder и выберите папку со скачанным репозиторием.
- 7. Убедитесь в правильности установки:
 - а. Откройте файл Python -> test.ipynb
 - b. Нажмите Select Kernel в правой верхней части окна и выберите Select Another Kernel -> Python Environments -> base (Python 3.13.2)
 - с. Нажмите кнопку Run All. Если при выполнении снизу отобразился график переходного процесса, то вы всё сделали правильно.



Ubuntu

- Установите VSCode: sudo snap install --classic code
- Установите pip: sudo apt install python3-pip
- 3. Установите все необходимые библиотеки pip install numpy matplotlib scipy slycot control
- 4. Скачайте репозиторий https://github.com/voltbro/ReactionWheel
- 5. Откройте VSCode, нажмите File -> Open Folder и выберите папку со скачанным репозиторием.
- 6. Убедитесь в правильности установки:
 - d. Откройте файл Python -> test.ipynb
 - e. Нажмите Select Kernel в правой верхней части окна и выберите Select Another Kernel -> Python Environments -> base (Python 3.13.2)
 - f. Нажмите кнопку Run All. Если при выполнении снизу отобразился график переходного процесса, то вы всё сделали правильно.

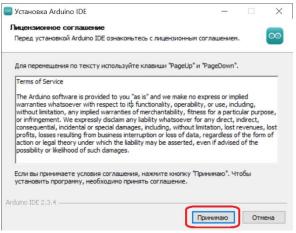
Инструкция по установке необходимого ПО для работы с аппаратной частью

Эта инструкция рассказывает об установке ПО, необходимого для программирования микроконтроллера, управляющего обратным маятником.

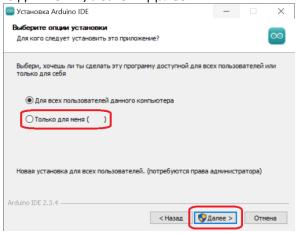
Установка Arduino IDE

Первым делом необходимо установить среду разработки Arduino IDE:

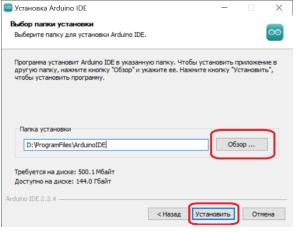
- 1. Перейдите по ссылке https://www.arduino.cc/en/software
- 2. Скачайте файл установки Arduino IDE 2.3.4 для Windows 64 bit
- 3. На своем компьютере перейдите в папку, куда вы скачали файл установки и запустите его
- 4. При запуске появится окно установщика. Прочитайте лицензионное соглашение и нажмите кнопку Принимаю, если вы с ним согласны:



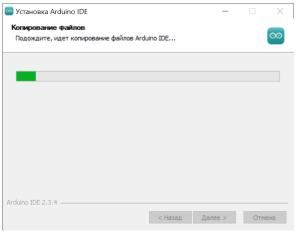
5. Выберите пункт «Только для меня», а затем «Далее»:



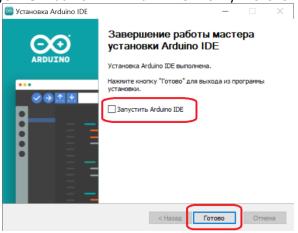
6. Если вы не хотите устанавливать программу по адресу, указанному по умолчанию, нажмите кнопку «Обзор» и выберите новый адрес. Затем нажмите кнопку «Установить»:



7. Дождитесь завершения установки:



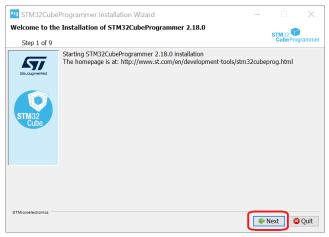
8. Снимите галочку «Запустить Arduino IDE» и нажмите кнопку «Готово»:



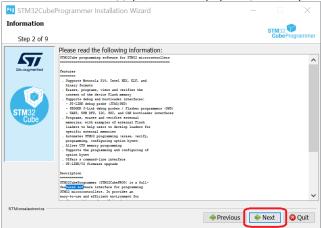
Установка STM32CubeProg

Для прошивки модулей требуется программатор. Чтобы Arduino IDE смогла с ним работать, нам понадобится утилита STM32CubeProg. Это универсальная программа, содержащая всё необходимое для прошивки микроконтроллеров STM32. Она позволяет прошивать их, используя различные интерфейсы. Чтобы установить её проделайте следующие операции:

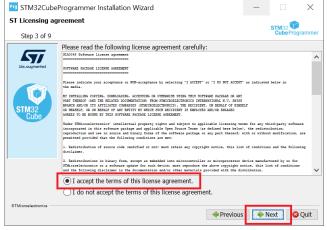
- 1. Перейдите по ссылке https://www.st.com/en/development-tools/stm32cubeprog.html
- 2. Скачайте себе на компьютер установочный файл STM32CubeProgrammer 2.19.0 для Windows 64 bit
- 3. На своем компьютере перейдите в папку, куда вы скачали файл установки
- 4. Запустите файл установки
- 5. Программа требует права администратора. При запуске вы можете увидеть окно «Разрешить приложению вносить изменения на вашем устройстве?». Согласитесь, нажав кнопку «Да».
- 6. В открывшемся окне мастера установки нажмите кнопку Next:



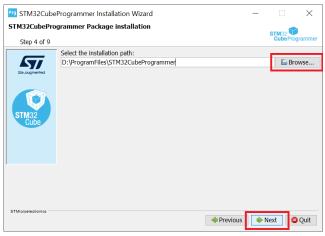
7. Ознакомьтесь с содержимой информацией по установке и нажмите Next:



8. Ознакомьтесь с лицензионным соглашением и, если вы с ним согласны, то выберите пункт I accept the terms of this license agreement, затем нажмите Next:



9. Выберите адрес установки нажатием кнопки *Browse* и затем снова *Next*:

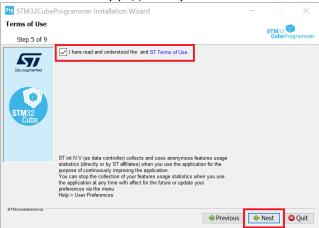


10. Если такой папки не существует, то появится окно:

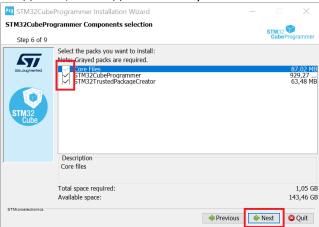


Согласитесь, нажав ОК

11.Поставьте галочку рядом с пунктом I have read and understand... и затем Next:



12. Убедитесь, что выделены все пункты и нажмите Next:

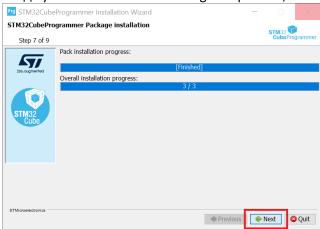


13. Начнется установка пакета. В процессе установки появится мастер установки драйверов устройств:

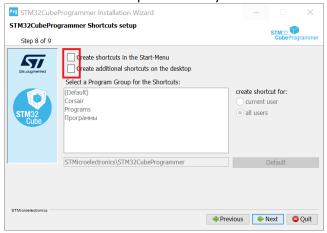


Нажмите *Далее -> Установи*ть. После завершения установки драйвера, нажмите кнопку *Готово*.

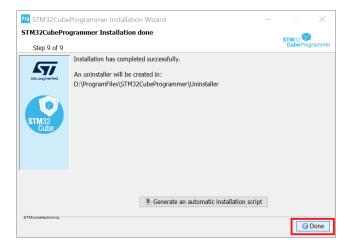
14.Когда установка STM32CubeProg завершится, нажмите Next:



15. Снимите галочки напротив всех пунктов и нажмите Next:



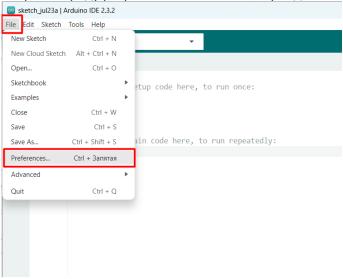
16. Нажмите кнопку *Done*, чтобы завершить установку:



Установка библиотеки STM32duino

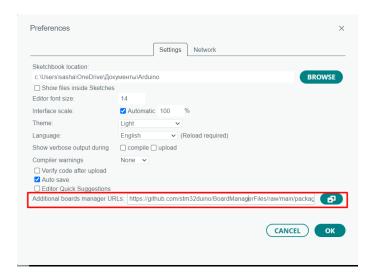
Ключом к взаимодействию Arduino IDE и микроконтроллеров семейства STM32 является библиотека STM32duino. Для ее установки в Arduino IDE сделайте следующее:

1. Откройте среду разработки Arduino IDE, перейдите в меню File -> Preferences.



2. В области текстового поля Additional Boards Manager URLs вам нужно добавить URL пакета поддержки аппаратных средств STM32DUINO. Если у вас уже есть другие URL-адреса пакетов поддержки плат, просто добавьте новый через запятую. Ссылка, которую нужно вставить:

https://github.com/stm32duino/BoardManagerFiles/raw/main/package_stmicroelectronics_ind ex.json

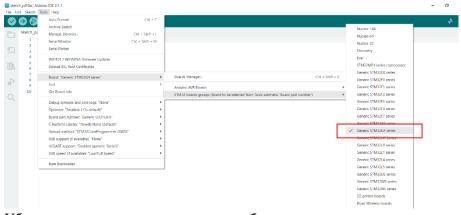


- 3. Нажмите кнопку ОК.
- 4. В главном окне программы выберите меню *Инструменты (Tools) -> Плата (Board) -> Менеджер плат (Boards manager)*. В появившемся окне впишите в поле поиска «STM32», должен появиться пакет STM32 MCU based boards. Нажмите кнопку *Установить*. По окончании установки закройте окно Менеджера плат.

Hастройка Arduino IDE

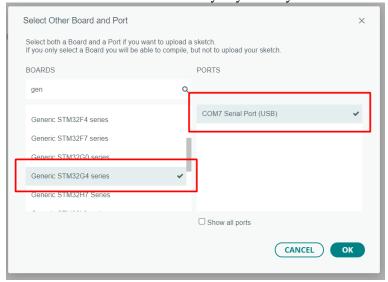
Теперь приступим к настройке Arduino IDE для работы с микроконтроллерами STM32. Модуль VBCoreG4 основан на микроконтроллере STM32G474RExx. Выставим правильные настройки для него. Для начала работы в разделе Инструменты (Tools) необходимо выставить следующие настройки:

1. Укажите серию платы. Для этого выберите пункт меню *Tools -> Board -> STM32 MCU based boards -> GenericSTM32G4 series*.

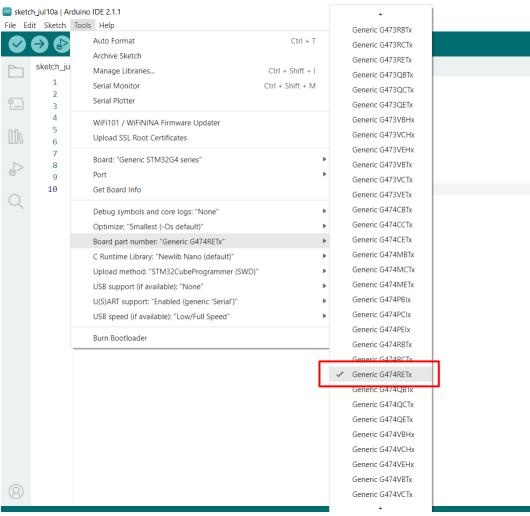


2. Убедитесь, что эта же модель у вас отображается в списке плат, на которую вы собираетесь устанавливать прошивку.

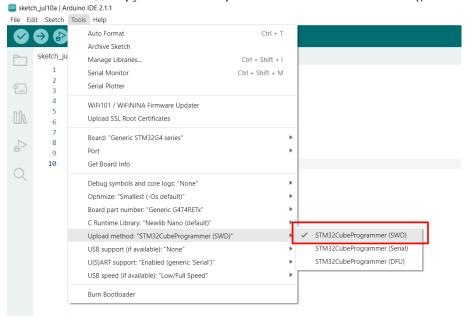
3. Если в списке плат вы не нашли нужную вам, то кликните на стрелку внизу и выберите *Select Other Board and Port*. Укажите нужную плату и нажмите *OK*.



4. Выберите обозначение платы: Tools->Board part number->Generic G474RETx



5. Укажите метод загрузки: Tools->Upload method->STM32CubeProgrammer (SWD)



Чтобы программы, написанные под Arduino IDE, корректно работали на плате VBCore VB32G4, нужно установить библиотеку VBCoreG4_arduino_system, в которой собраны функции настройки частот, инициализации CAN и конфигурации некоторых других параметров. Скачать её можно по ссылке https://github.com/VBCores/VBCoreG4_arduino_system. Скопируйте папку VBCoreG4_arduino_system в директорию, где хранятся библиотеки для Arduino. Чаще всего эта директория имеет адрес C:\Program Files (x86)\Arduino\libraries или

C:\Users\username\Documents\Arduino\libraries, однако у вас место положение библиотек может отличаться.



Если вы не уверены, где именно хранятся библиотеки, то в Arduino IDE откройте *File -> Preferences*. В поле *Sketchbook location* будет указан адрес, где как-раз находится папка *libraries*.

Теперь установите библиотеки для работы с кодом:

- 1. Воспользуйтесь инструкцией для установки библиотеки SimplFOC, управляющей бесколлекторными двигателя https://docs.simplefoc.com/library_download
- 2. Установите библиотеку для работы с датчиками AS5600:
 - a. Перейдите на страницу https://github.com/Seeed-Studio/Seeed Arduino AS5600 и скачайте репозиторий ZIP-архивом
 - b. В Arduino IDE выберите Sketch -> Include Library -> Add .ZIP Library.
 - с. В открывшемся окне выберите скачанный zip-архив и нажмите Открыть.

Поздравляем! Вы успешно установили и настроили все инструменты для начала разработки собственного ПО для микроконтроллерных модулей VBCore VB32G4.