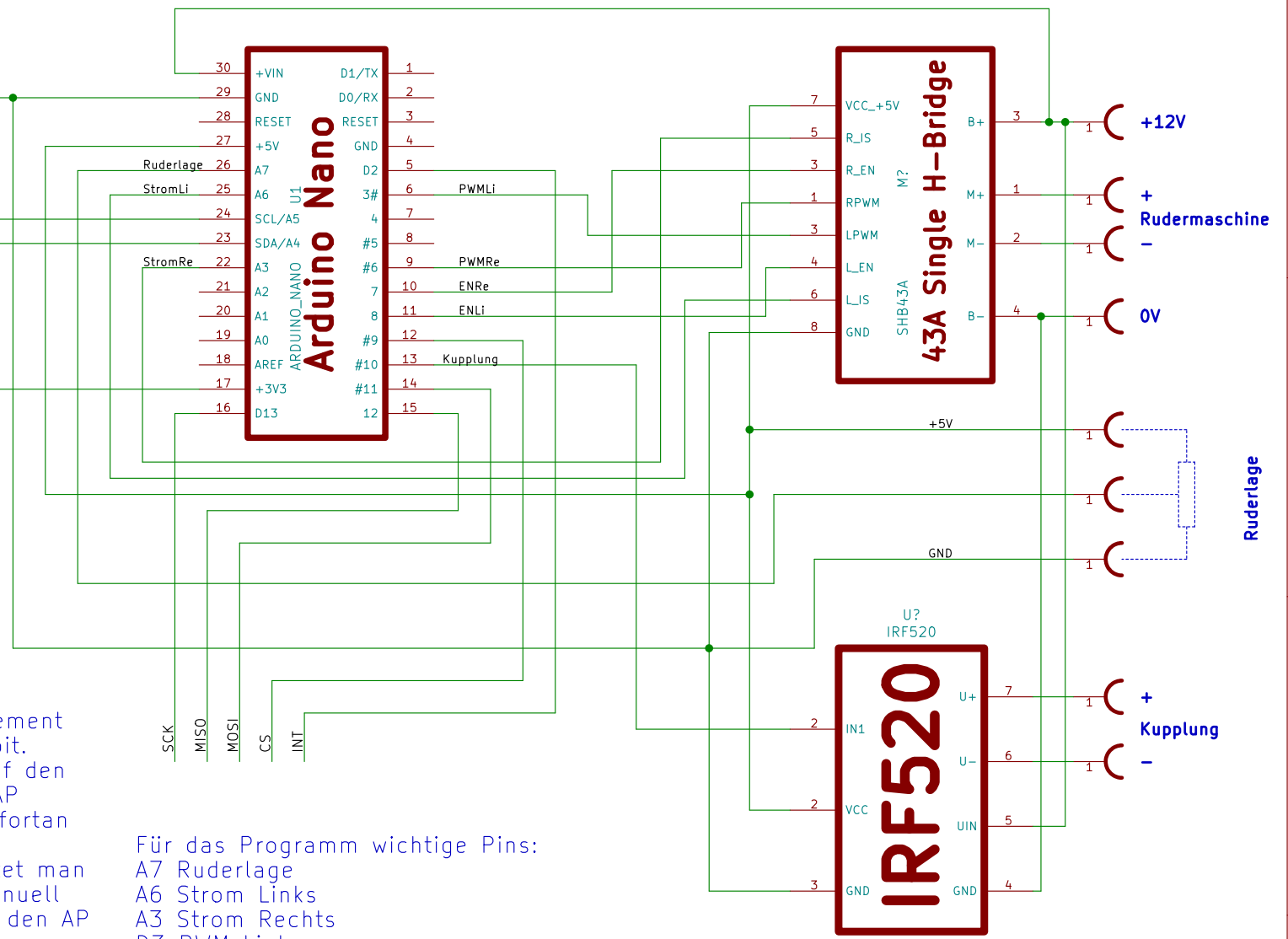


In dieser Version bleiben für den Anschluss eines CAN-Controllers diese Pins reserviert:
 D13 (SCK)
 D12 (MISO)
 D11 (MOSI)
 D9 (CS)
 D2 (INT)

Maximal Simple Steuerung für einen Autopiloten.

Der Ap hat als einziges Bedienelement einen Ein/Aus-Schalter im Cockpit. Man bringt das Schiff manuell auf den gewünschten Kurs, schaltet den AP ein, und dieser hält diesen Kurs fortan nach seinem Magnetkompass. Will man den Kurs ändern, schaltet man den AP aus, bringt das Schiff manuell auf den neuen Kurs und schaltet den AP wieder ein. Wenn die vorgesehene Option "CAN" (Steuerung nach Wind) realisiert ist, wird es eine Wahlmöglichkeit zwischen diesen Optionen Kompass/Wind nur am AP selbst geben, nicht im Cockpit!

Für das Programm wichtige Pins:
 A7 Ruderlage
 A6 Strom Links
 A3 Strom Rechts
 D3 PWM Links
 D6 PWM Rechts
 D7 Enable Rechts
 D8 Enable Links
 D10 Kupplung



SHB43A anstelle 50ADual Half Bridge	
Sheet: /	
File: Autopilotmaxsimplex_mit_SHB43A.sch	
Title: Autopilotmaxsimplex mit SHB43A	
Size: A4	Date: 2020-06-18
KiCad E.D.A. eeschema 5.1.4-e60b26684ubuntu18.04.1	Rev: Id: 1/1