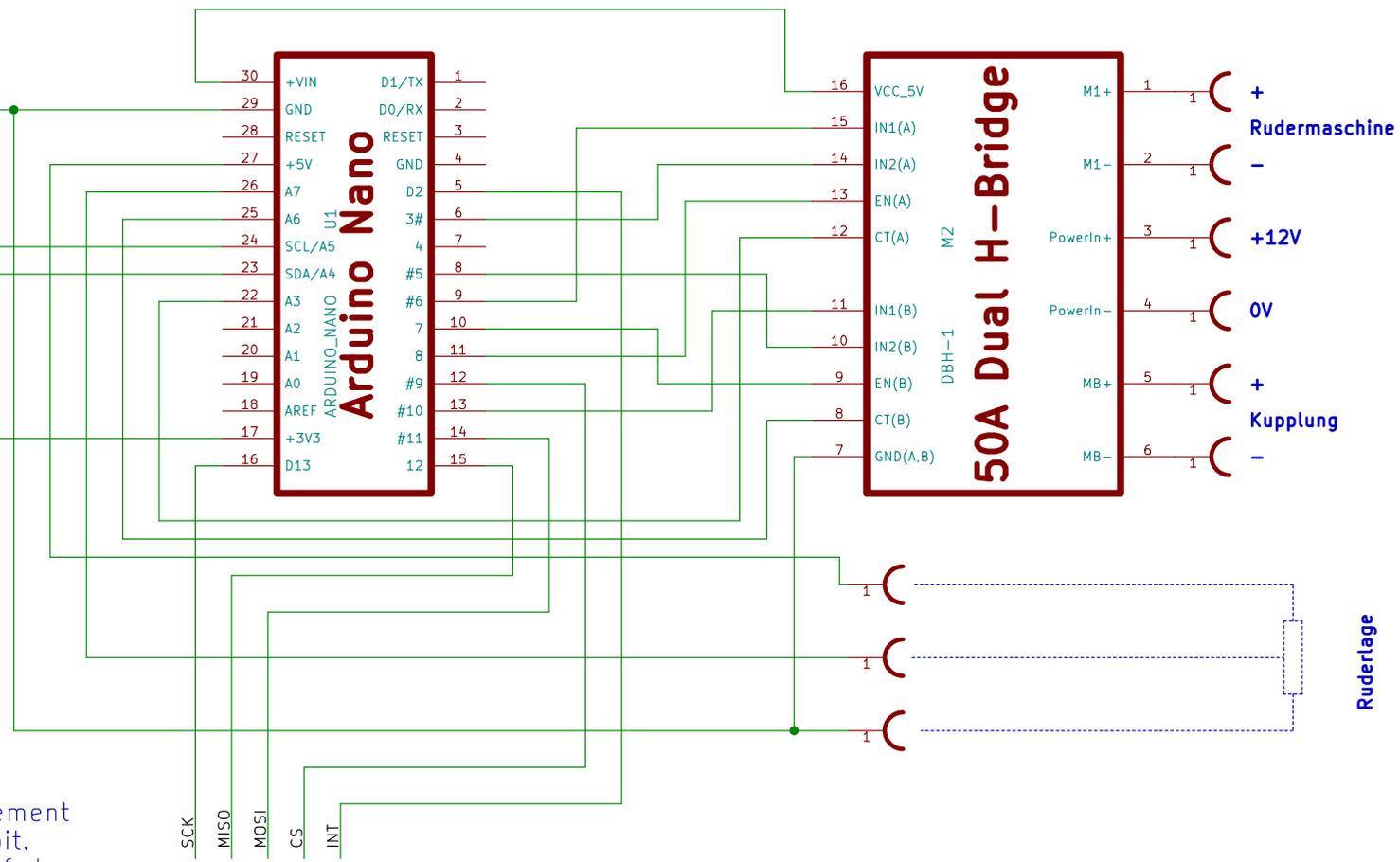


In dieser Version bleiben für den Anschluss eines CAN-Controllers diese Pins reserviert:
 D13 (SCK)
 D12 (MISO)
 D11 (MOSI)
 D9 (CS)
 D2 (INT)

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:
 A3: Rudermaschine Stromaufnahme (ANIN)
 D8: Rudermaschine Enable (DO)
 D6: Rudermaschine PWM RE (DO PWM)
 D3: Rudermaschine PWM LI (DO PWM)
 A6: Kupplung Stromaufnahme (ANIN)
 D7: Kupplung ENABLE (DO)
 D5: Kupplung PWM RE (DO PWM)
 D10: Kupplung PWM LI (DO PWM)
 A7: Rudelage (ANIN)



Sheet: /	
File: Autopilotmaxsimplex.sch	
Title: Autopilotmaxsimplex	
Size: A4	Date:
KiCad E.D.A. eeschema 5.1.4-e60b26684ubuntu18.04.1	
Rev:	
Id: 1/1	