

走行充電器フロー

修正5/7

- ① 充電/非充電の切り替え
- ② ボタンSWの両押し警報
- ③ 減電圧警報のOn/Off
- ④ 攪拌充電時の電圧を最大へ

PIC初期設定

パラメータ代入

第一充電設定

設定値調整ループ

設定値調整中はON

キー入力検出

入力/出力/温度のAD変換

キーでのモード変更

モードの判定

LED表示変更

出力電圧変更

キーの有効無効判定

一周期を一定に

最低電圧に

充電ループ

攪拌モード制御

攪拌中判定

1.048S=131ms×8回

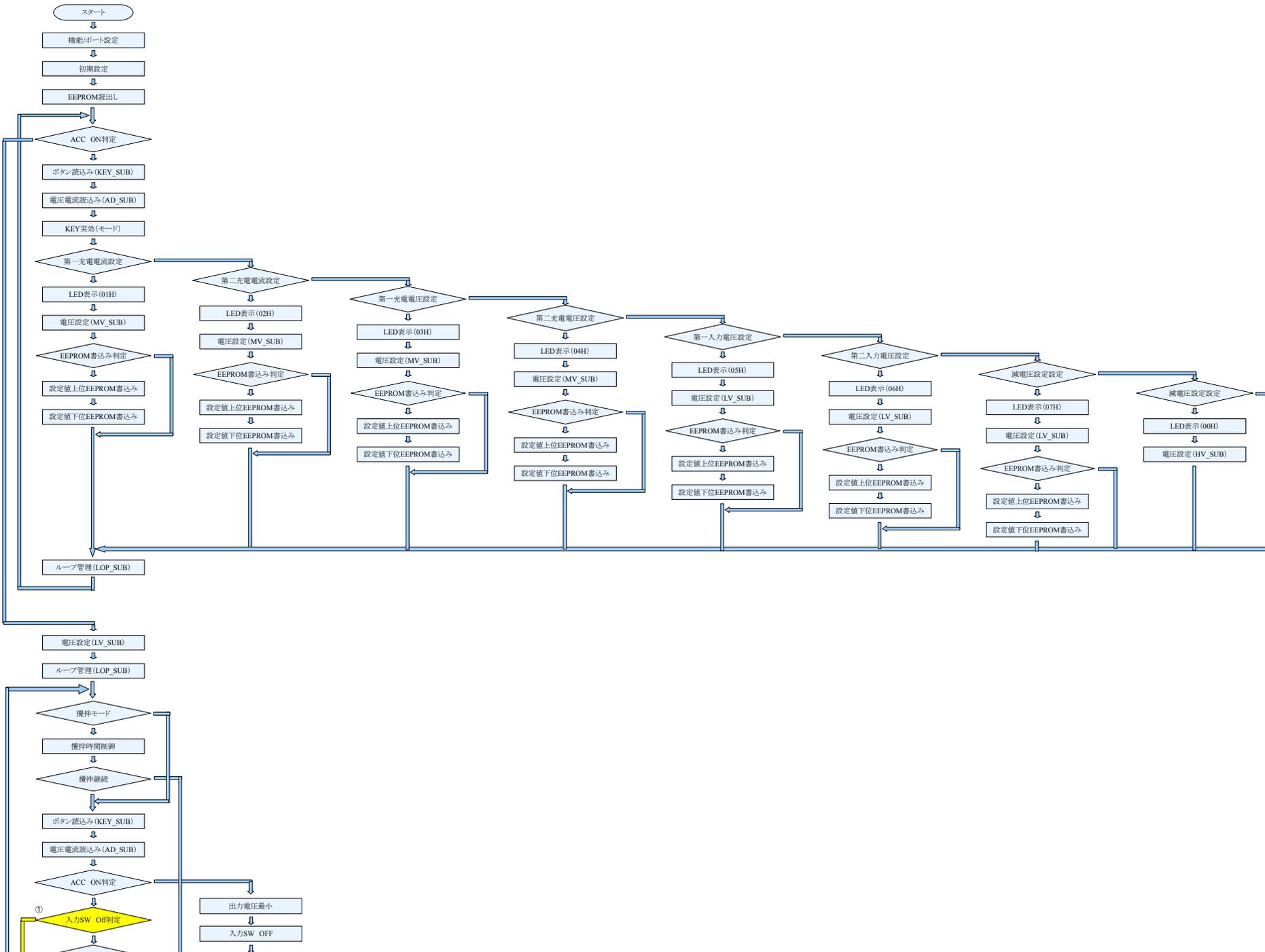
攪拌時間が過ぎれば

第一充電設定へ

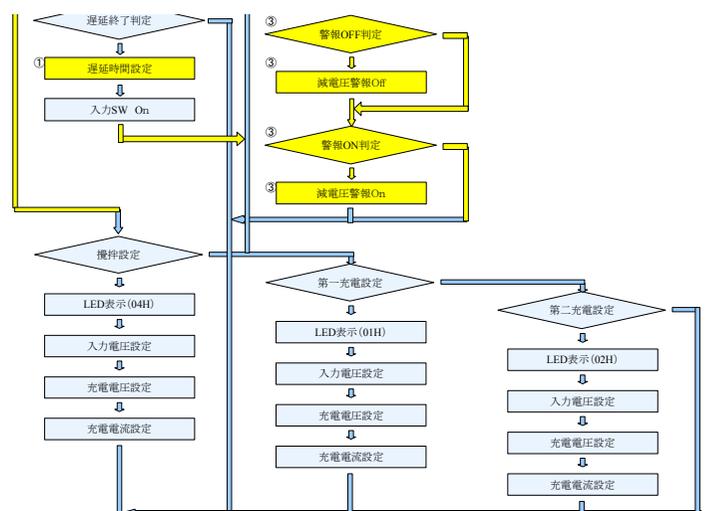
ボタン入力

制御値読み込み

充電開始判定



充電モード変更



充電電圧制御

設定値より低い場合は無条件電圧ダウン

差がOK電圧内の場合はフラグセット

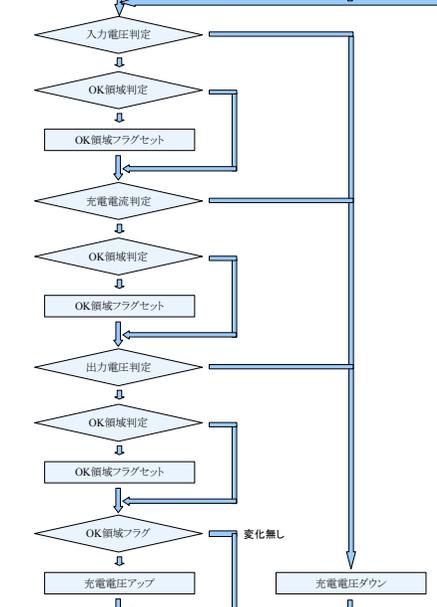
設定値より多い場合は無条件電圧ダウン

差がOK電流内の場合はフラグセット

設定値より高い場合は無条件電圧ダウン

差がOK電圧内の場合はフラグセット

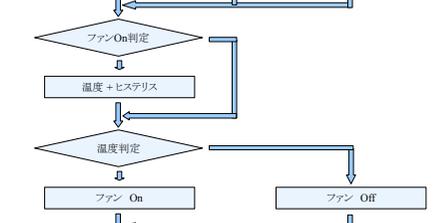
フラグがセットされている場合は電圧変化無し。



ファン制御

ヒステリシス加算判定

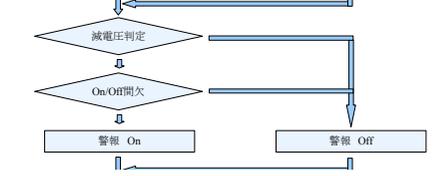
設定値と測定温度比較



減電圧警報

設定電圧と測定値比較

ルーパカウンタに"1011B" B3が1の場合警報On





KEY_SUB
ボタンSW1・2の状態(操作中/SW1On/SW2On/両SWOn)を検出する。
両SWOn時警報を出す。(2)

AD_SUB
入力電圧・出力電圧・充電電流・温度を順に16回AD変換を行う。

LOP_SUB
繰り返し行われる処理が一定時間(131ms)毎に行わせる時間管理する。

LV_SUB
出力電圧が最小になる様にDA出力をセットする。

MV_SUB
出力電圧が最小と最大の間になる様にDA出力をセットする。

HV_SUB
出力電圧が最大になる様にDA出力をセットする。