

Alle Signale sollen von einem μC überwacht und dem Computer gesendet werden, sobald eine Änderung vorgenommen wurde. Die Kommunikation soll möglichst über eine serielle Schnittstelle (oder USB via virtueller serieller Schnittstelle) vonstatten gehen. USB ermöglicht die Stromversorgung(max. Strom?).



Abbildung 1: Autopilot-Ansicht

Folgende Bauteile sind nötig, um die Anzeige und Manipulation der Daten zu ermöglichen (die Beschaltung der jeweiligen Elemente wird während dieser Betrachtung nicht beachtet).

Bauteil	Verwendung	Anzahl	Bemerkungen	Link
7-Segment-Anzeige common anode oder cathode	Course	3	Anzeige 0 bis 360	hier
	IAS/Mach	3	Anzeige 0 bis 990	
	Heading	3	Anzeige 0 bis 359	
	Altitude	5	Anzeige 0 bis 99900	
	Vertical Speed	5	Anzeige -9900 bis 9900	
Drehgeber	Course	1	1'er-Schritte	hier
	IAS/MACH	1	1'er-Schritte	
	Heading	1	1'er-Schritte	
	Altitude	1	100'er-Schritte	
	Vertical Speed	1	100'er-Schritte	
Kippschalter	F/D	1	On / Off	hier

Bauteil	Verwendung	Anzahl	Bemerkungen	Link
Kippschalter	A / T ARM	1	Auto Throttle on/off	hier
	NAV/GPS	1	NAV oder GPS	
Taster	N1	1	Triebwerkleistung halten	Bisher nichts passendes gefunden.
	Speed	1	Geschwindigkeit halten	
	HDG SEL	1	Steuerkurs halten	
	VOR LOC	1	NAV halten	
	APP	1	Anflugkurs halten	
	ALT HLD	1	Höhe halten	
	CMD A	1	Autopilot-Hauptschalter	