

代码和工程说明

IDE

- vscode+plaformio
 - 工程需要修改一些文件的路径，plaformio默认包的路径位于
C:/Users/Administrator/.platformio/
 - 工程更换路径之后，需要更新文件的路径
 - 方法：使用组合键ctrl+shift+p 调出命令行，运行下面命令

```
rebuild intelliSense
```

- ESP32 arduino库
- 使用的库
 - askuric/Simple FOC@^2.2.1
 - 需要使用比较新的ESP32 arduino库
 - 分支号为：6cfe4613e4b4846e1ab08c7f78b7ea241f52c7da
 - 请查看工程目录下的plaformio.ini文件
 - miwagner/ESP32CAN@^0.0.1

MCU1目录树

Mcu1

```
|— .gitignore
|— .vscode
|   |— extensions.json
|   |— settings.json
|— include
|   |— bsp 基于arduino库封装了一下
|   |   |— adc.h
|   |   |— bsp_driver.h
|   |   |— can.h
```

```
| | |└─ key.h
| | |└─ led.h
| | |└─ my_eeprom.h
| |└─ comm 公共类
| |    └─ time.h
| |└─ config 配置文件
| |    └─ config.h
| |└─ control 核心库，控制和调参
| |    └─ cubli_mini.h
| |    └─ param.h
| |    └─ serial_commander.h
| |    └─ wifi_commander.h
| |└─ imu IMU驱动和融合
| |    └─ ahrs.h
| |    └─ mpu6050_driver.h
| |└─ README
└─ lib
    └─ README
└─ platformio.ini
└─ README.md
└─ src
    └─ bsp
    |   └─ can.cpp
    |   └─ key.cpp
    |   └─ led.cpp
    |   └─ my_eeprom.cpp
    └─ control
        └─ cubli_mini.cpp
        └─ param.cpp
        └─ serial_commander.cpp
        └─ wifi_commander.cpp
    └─ imu
        └─ ahrs.cpp
        └─ mpu6050_driver.cpp
    └─ main.cpp
    └─ workspace.code-workspace
```

└─ test
└─ README