



```

1 #include "sys.h"
2 /*****
3 作者: 平衡小车之家
4 我的淘宝小店: http://shop114407458.taobao.com/
5 *****/
6
7 u8 Flag_Way=0,Flag_Show=0,Flag_Stop=1,Flag_Next; //停止标志位和 显示标志位 默认停止 显示打开
8 int Encoder_Left,Encoder_Right; //左右编码器的脉冲计数
9 int Encoder_A_EXTI,Flag_Direction;
10 int Encoder_Temp;
11 float Velocity,Velocitry_Set,Angle,Angle_Set;
12 int Motor_A,Motor_B,Servo,Target_A,Target_B; //电机舵机控制相关
13 int Voltage; //电池电压采样相关的变量
14 float Show_Data_Mb; //全局显示变量,用于显示需要查看的数据
15 u8 delay_50,delay_flag; //延时变量
16 float Velocity_KP=12,Velocitry_KI=12; //速度控制PID参数
17 int PS2_LX=128,PS2_LY=128,PS2_RX=128,PS2_RY=128,PS2_KEY; //PS2遥控相关
18 u16 ADV[128]={0};
19 u8 Bluetooth_Velocitry=30,APP_RX; //蓝牙遥控速度和APP接收的数据
20 u8 CCD_Zhongzhi,CCD_Yuzhi,PID_Send,Flash_Send; //线性CCD_FLASH相关
21 int Sensor_Left,Sensor_Middle,Sensor_Right,Sensor; //电磁感应相关
22 u16 PID_Parameter[10],Flash_Parameter[10]; //Flash相关数组
23
24
25 FlagStatus Dis_Arrive_Flag=SET;
26 FlagStatus CAR_Run_Flag=RESET;
27 FlagStatus Dis_PID_Flag=RESET;
28 FlagStatus Yaw_PID_Flag=RESET;
29 int CAR_Velocitry=0,CAR_Yaw=0,CAR_Distance=0; //车辆目标速度和偏航角
30
31 int main(void)
32 {
33     NVIC_PriorityGroupConfig(NVIC_PriorityGroup_2); //设置中断分组为2
34     delay_init(72); //=====延时初始化
35     JTAG_Set(JTAG_SWD_DISABLE); //=====关闭JTAG接口
36     LED_Init(); //=====初始化与LED连接的硬件接口

```

④你用不到的变量和函数统统移除
//车辆运动使能标志位

BDSS - [EABDSS] - SmartGit 19.1.8 (for non-commercial use only)

仓库 编辑 视图 本地 分支 查询 工具 审阅 窗口 帮助

拉取 v 同步 v 推送 v 提交 暂存 索引编辑器 取消暂存 丢弃 贮藏 v 应用贮藏 追踪 调查 Git 工作流 v 合并 变更 v

仓库 × 图形 过滤器 提交 ×

BDSS (master)

- lr-hud19 (master)
- lr_sh18 (master)

分支 ×

- HEAD (bbf6ccc3)
- Local Branches (1)
 - master = origin
- origin (1) - https://github.com/18776331154/BDSS
 - Recyclable Commits

Working Tree (127 changes)

- origin/master 提交北斗文件 h 20:10
- 提交北斗文件 20:05
- 提交北斗文件 19:58
- Initial commit 1 19:47

提交

☐ 修改最后一次提交而不是创建新提交

名称	修改	相对目录
BD.axf	Modified	OBJ
BD.build_log.htm	Modified	OBJ
BD.htm	Modified	OBJ
BD_BD.dep	Modified	OBJ
adc.crf	Modified	OBJ
adc.o	Modified	OBJ
control.crf	Modified	OBJ
control.o	Modified	OBJ
core_cm3.crf	Modified	OBJ
core_cm3.o	Modified	OBJ
datascop_dp.crf	Modified	OBJ
datascop_dp.o	Modified	OBJ

BD.axf (Modified) 的变化 - Index vs. Working Tree

Force Compare ~1

Index	Working Tree
1 File is considered as binary: invalid character 0x01 in line 0	1 File is considered as binary: invalid character 0x01 in line 0
2 File length: 441,688	2 File length: 438,920
3 SHA hash : C478 7704 3D2C EBD2 F398 3E01 F353 D923 B697 5DF6	3 SHA hash : 870A 3C01 07E4 AC6F F26D 5C88 BD72 3213 F687 4835
4	4

就绪 1 File 3:1

⑤只上传工程文件、C文件、H文件, 其他无关文件请删除