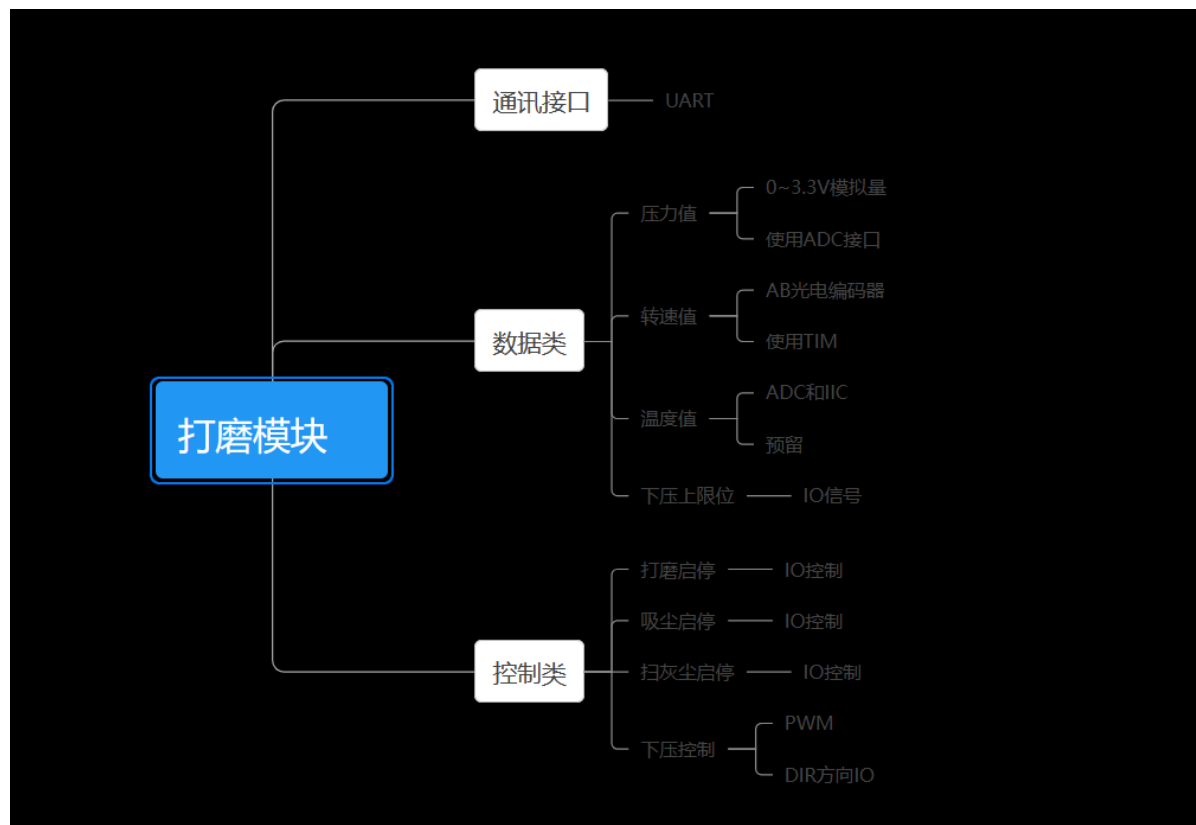
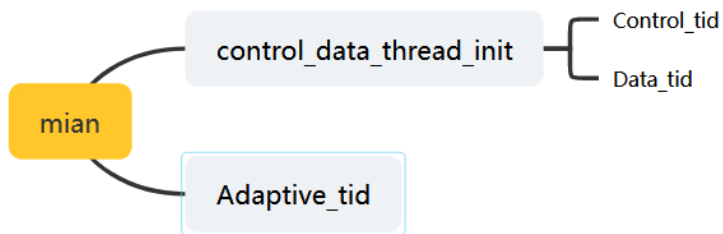
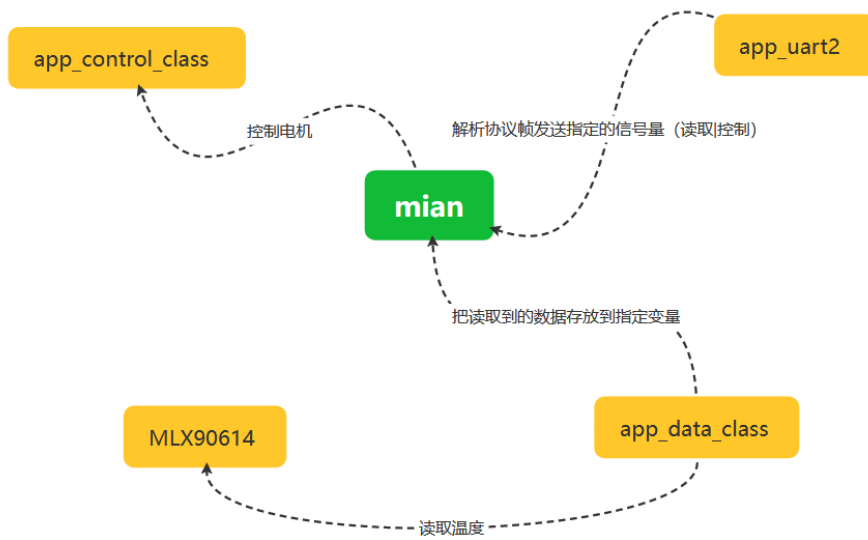


Polish_module

```
└─ Polish_module
  > .c app_control_class.c
  > .h app_control_class.h
  > .c app_data_class.c
  > .h app_data_class.h
  > .c app_uart2.c
  > .h app_uart2.h
  > .c main.c
  > .c MLX90614.c
  > .h MLX90614.h
  > readme.md
```



- app_control_class 控制类 (电机相关)
- app_control_class 数据类 (传感器相关)
- app_uart2 通讯接口 (串口2)、
- main 逻辑处理
- MLX90614 红外温度传感器驱动



只要关注control_data_thread_init初始化后，这control和data这两个线程会接收来自app_uart2的信号量，假设是读取数据它会发送对应的数组（data_tid不是永久等待，没有收到不会发送，会自动填充最新数据），control tid是永久等待信号量，收到协议帧后进行解析，说明一下如果收到自适应打磨指令（0xA1），他就会启动Adaptive_tid，否则（0xA0）删除Adaptive_tid。