

当前工作部分

串口读取接收数据
进行模拟：
S-function部分

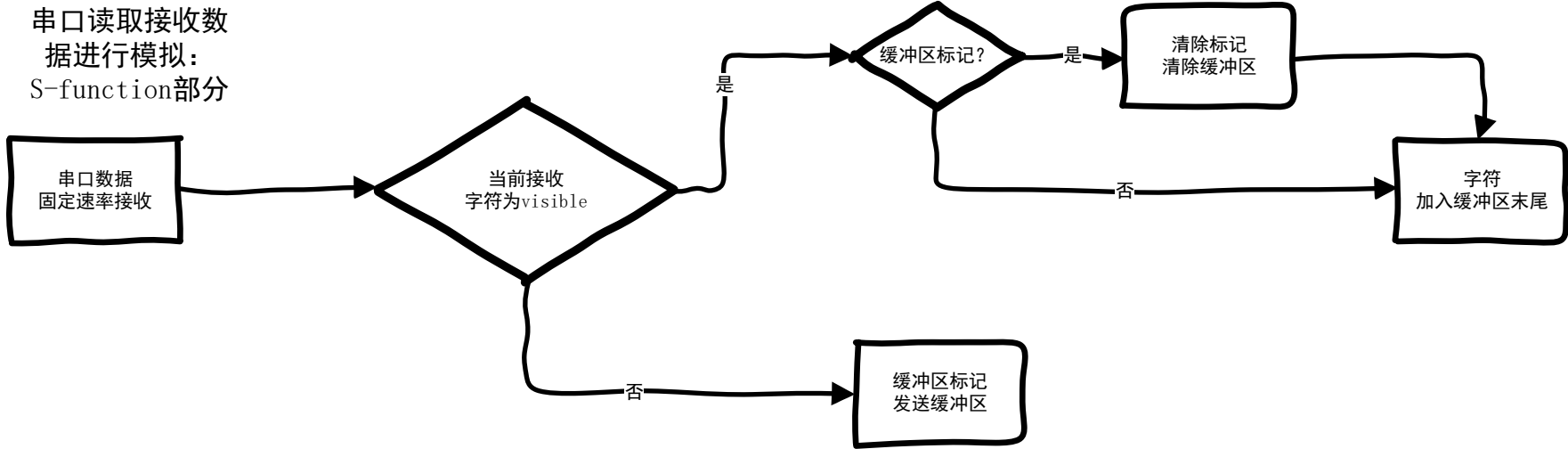
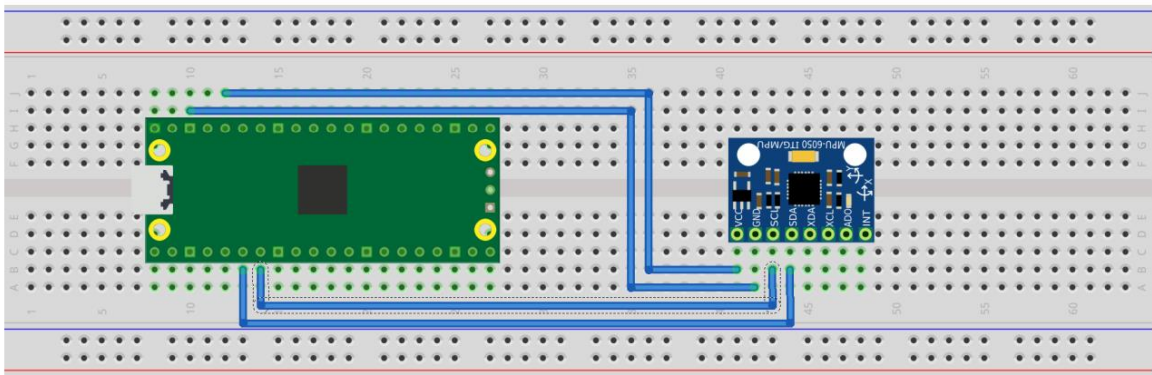
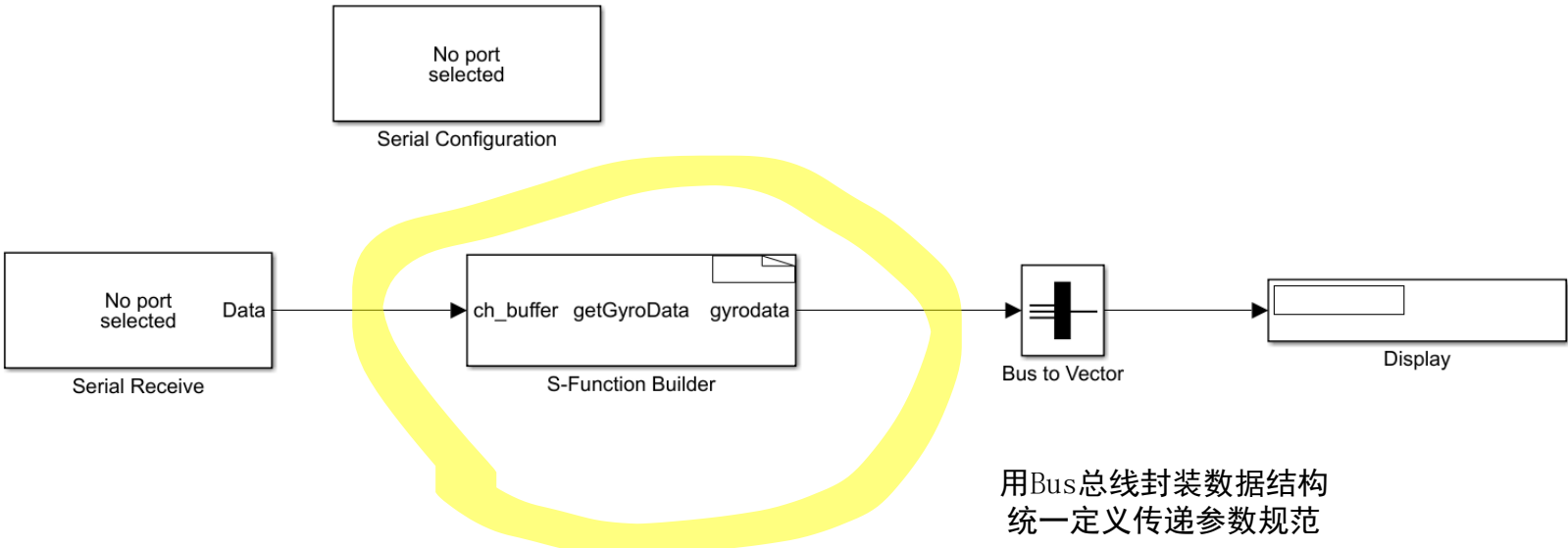


Figure 16. Wiring Diagram for MPU6050.



fritzing

电脑系统串口接收端
(UART)



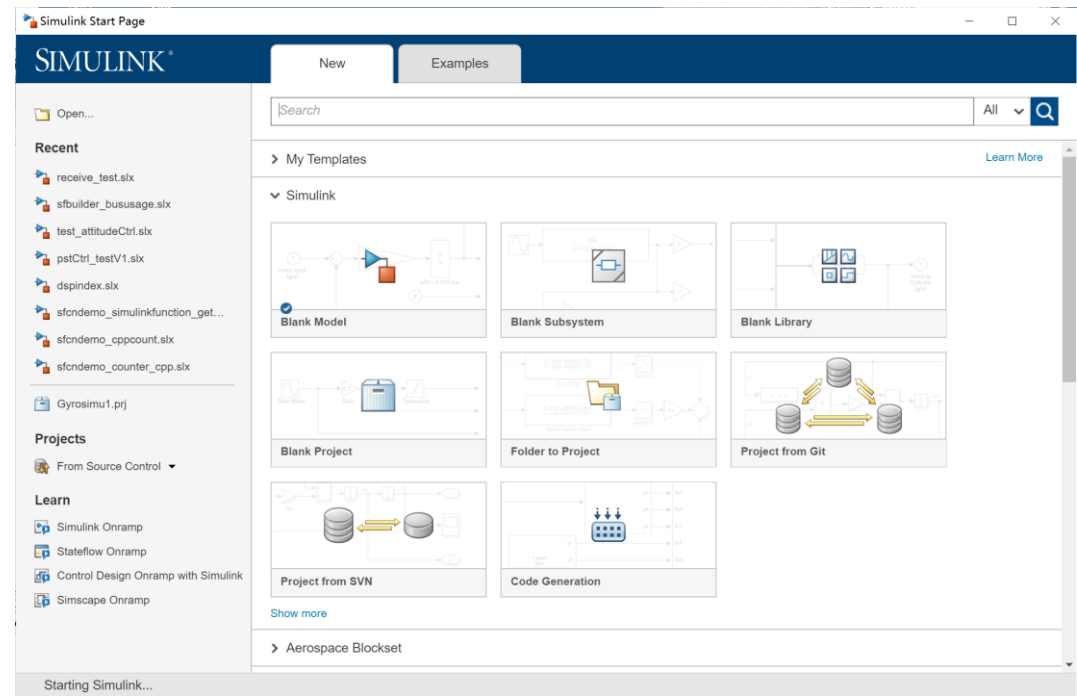
学会使用S-
Function封装自
定义函数

用Bus总线封装数据结构
统一定义传递参数规范

```
struct gyrodata{
    int16 accl[3], gyro[3];
    double temp;
};
```

Acc1: x, y, z三轴加速度 (100倍)
gyro: x, y, z三轴角度 (100倍)
Temp: 温度

统一撰写参数规
范手册



接下来规划：

学会用simulink进行系统模拟、组
织工程：

学会用flight simulation 进行飞
行器模拟和控制

做出控制面板，如在上次规划中所
设计的

并且能在其中模拟飞行的控制

在simulink里面结合ROS的应用

参考其他已经有的案例进行学习

.....

组织：

控制组：

综合：完整的simulink工程流图的绘画
硬件：传感器、电调的接入
软件：系统的仿真、s-function编写

视觉组：

将视觉数据和传递参数导入，进行模拟