

蓝本会议纪要

版本	地点	参会人员	时间
v1.0	上海紫竹办公室	bito: 焦健, 吴天俊, 张振林	2019-12-18
		蓝本:江浪江总,倪总	2019-12-18

1.bito对蓝本要求:

安全性: 如果can不发数据, 希望底层可以停.增加双向心跳包.(1周内给协议, 12月25日)

实时性: 希望响应优先, 目前bito给驱动器的控制响应时间为1.7s, 希望可以到0.2s以内, 最差不要高于0.4s, 上层给驱动器发10hz.

灵敏度调整:舵轮的灵敏度更高.希望可以提高到0.1度.

死区性能测试: 低速前进和后退转向的时候, 是否会有卡死的情况.

提供给bito上层的基于电机的转速和反馈的数据.而不是车体速度的数据,可以把减速比,轮径等数据提供给bito,公式换算单位是m/s.

gcan(usb转can进行测试)提供给他们进行测试.

修改转向的值域, 转向反馈值(-1000,1000)(单位为0.1度)

最高速度限制在2m/s以内.

2.蓝本反馈:

舵轮角度保持特性: 达到一个角度30s以后, 会调整角度3-4度的情况.