两轮自平衡车

--by GaoMjun

1. RCC初始化
2. void bsp\_init(void)
3. 点灯 GPIO

LED --------PB8

1. void led\_init(void)
2. void led\_on(void)
3. void led\_off(void)
4. 让灯闪 SysTick 延时
5. void delay\_init(void)
6. void DelayUs(\_\_IO u32 nTime)
7. void DelayMs(\_\_IO u32 nTime)
8. void TimingDelay\_Decrement(void)
9. 在stm32f10x\_it.c中

void SysTickHandler(void)

{

TimingDelay\_Decrement();

}

1. 串口
2. 重定向printf
3. command
4. I2C
5. mpu6050
6. hmc5883L
7. nrf24l01
8. 定时器 encoder
9. 数据处理
10. 一阶互补滤波
11. 二阶互补滤波
12. 卡尔曼滤波
13. 直立
14. 行走
15. 坡上静止
16. 上下坡
17. 下台阶