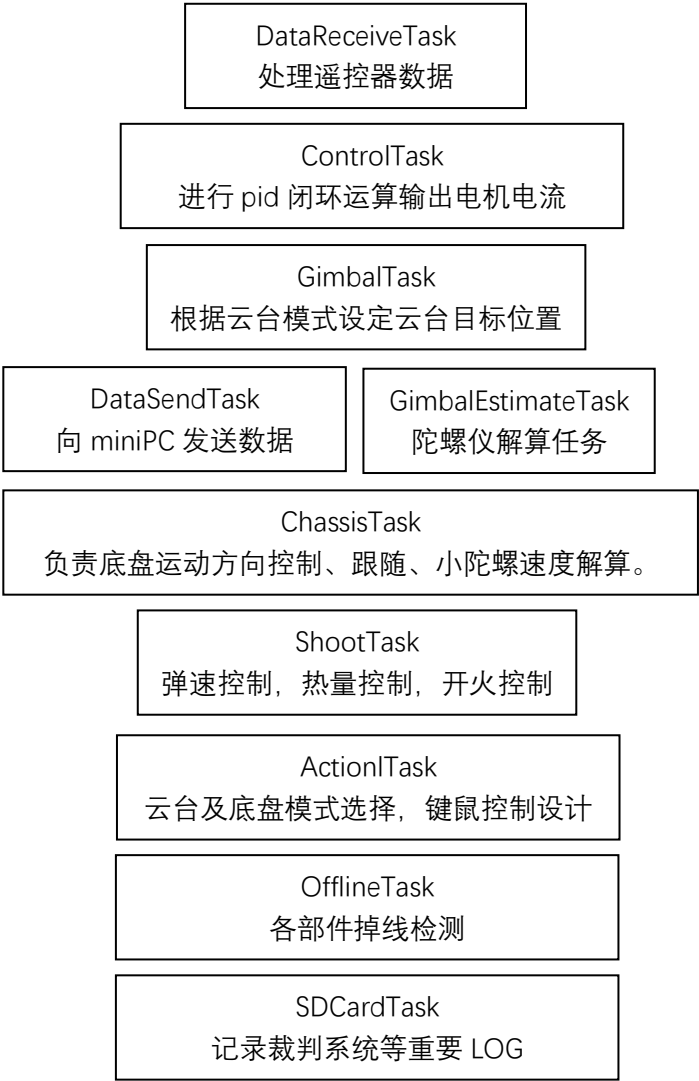


分层结构

任务层	抽象的任务执行函数,以任务调度为基础, 如 GimbalTask 负责云台的所有动作
行为层	具体的机器人动作行为, 比如切换模式, 热量控制, 云台运动等
控制运算层	对数据进行处理层级, 负责如 pid、卡尔曼滤波等的运算工作
通信层	机器人各个部件之间的通信格式和协议规定
硬件驱动层	基础的单片机外设配置和电机驱动编写

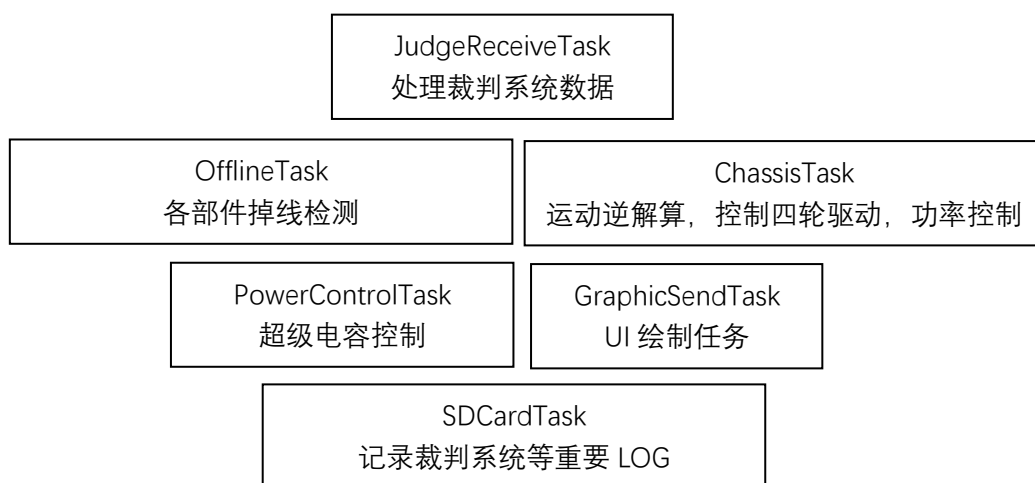
云台软件框图

由于使用 FreeRTOS，软件部分仅有优先级关系，无直接上下层关系，按照优先级从高到低排序如下图



底盘软件框图

由于使用 FreeRTOS，软件部分仅有优先级关系，无直接上下层关系，按照优先级从高到低排序如下图



板件通信以及电机通信直接在中断中进行，不额外添加任务