# 嵌入式春招题目

## 物料

物料	价格	m/# 63 <sup>43</sup>	链接	150 ft 63 <sup>43</sup>	63 <sup>43</sup>	90 II.	343	m/# 6343
ESP32- S3-	30 6343		https://item.taobao.com/item.htm? abbucket=1&id=669443108979&ns=1&spm=a21n57.1.0.0.13b8523cLERcdj					
DevKit C-1 开 发板	商伟 6343		周伟 6343					
MPU60 50	6 M 6343	周伟 6343	1	n.taobao.com/ito &id=166304175		om=a21n57.1.0	.0.13b8523cLE	® <sup>(# 63,43</sup> Rcdj
USB- typec	<b>1</b> <sub>图</sub> 伟 63 <sup>43</sup>		1 11	n.taobao.com/ite &id=722257237 9250597		mm <sup>6</sup> spm=a21n57.1.	0.0.2717523cb\	<sup>∰∰ 63A3</sup> YvPyQ&sk



推荐开发环境: ESP-IDF

# 推荐参考

esp32

快速入门

技术参考手册

API手册

## mpu6050

mpu6050 数据手册

## 惯导算法

**PSINS** 

## 合格要求

大一:完成LEVEL1,LEVEL2的所有非扩展部分。

大二:完成所有非扩展部分,并完成一道扩展(LEVEL2.2的tcp服务,LEVEL3.3的轨迹计算,LEVEL5

的GUI)



没有完成也没关系,我们会通过你的学习情况来评估,而不是完全看结果

## 题目

#### LEVEL 1

开发环境的配置是所有项目的第一步,也是接下来任务的基石。

使用esp32点亮一个LED灯来证明你的开发环境已经配好。

#### LEVEL 2

并不是所有嵌入式工作都像点灯这么简单,或者说点灯就像写hello world一样,有手就行(只要你配 好开发环境)。接下来的任务将是更加困难的嵌入式实验。

MCU往往作为中间件出现,即它既有上位机,也有下位机,由此衍生出很多通信协议。学习其中的部 分通信协议,从而能够操纵外设,与上位机通信是本阶段的目的。

#### LEVEL 2.0

学习串口协议(USART或UART),向电脑发送hello world。

#### LEVEL 2.1

学习IIC协议,读取陀螺仪数据,并发送到电脑上。



🖈 注意本阶段验收时会询问uart,IIC协议的有关问题。比如USART与UART的区别是什么。

### LEVEL 2.2(扩展)

esp32支持wifi, 你是否能够使用wifi来与电脑交换数据?

#### **LEVEL 2.2.1**

使用esp32连接上一个AP,并获取到自己的IP地址(不推荐校园网,出题人没有尝试)。

#### **LEVEL 2.2.2**

让esp32使用wifi传输mpu6050的6轴数据到电脑上。

#### **LEVEL 2.2.3**

使用wifi完成一定的逻辑交互,甚至搭建一个WEB页面,从而能够通过浏览器访问(可以通过http协议 完成)。



esp32即使连上AP,也只是在AP的局域网下,注意上位机也需要在esp32连上的局域网之 内。(电脑与esp32连同一个WIFI)。

### LEVEL 3

仅仅是操纵外设,是无法成为优秀的嵌入式从业者。嵌入式从业者还能将算法成功地部署到嵌入式设 备上。

### LEVEL 3.1

使用MPU6050的数据,解算出陀螺仪MPU6050当前的运行速度。

#### LEVEL 3.2

MPU6050的输出数据并不理想,比如会出现漂移,抖动。如何优化数据,给出你的方案并实现。

### LEVEL 3.3(扩展)

本阶段是对上一阶段的提高。最终目的是能够计算出陀螺仪的移动轨迹。

下面的LEVEL仅仅只是提供一些关键词,仅仅完成下面阶段的描述肯定无法计算出轨迹。



本题目鼓励去网上查询解决方案

#### **LEVEL 3.3.1**

计算出MPU6050欧拉角。

#### LEVEL 3.3.2

结合level 3.1计算出的速度,计算出陀螺仪向那个方位移动,移动速度是多少。

#### **LEVEL 3.3.3**

计算出陀螺仪的移动轨迹。



📌 MPU6050的精度不够,结算出的轨迹有极大的错误是正常的。如何减小其误差? 使用更高精 度IMU是一种办法,也许也有其他办法。可以多多思考其中的问题,提出你的解决方案。



### LEVEL 4(扩展)

考虑到MCU的算力终究有限,使用算力更加强大的上位机(比如你的电脑)来辅助数值计算可以让你 的MCU专注于它的本职工作。使用esp32读取陀螺仪数据,将其传输到电脑上,让电脑来完成level 3 的数值计算。

## LEVEL 5(扩展)

虽然你做出了震惊学长的成果,但缺乏与之匹配的优美展现。同时MCU的运行状态到底如何也让人担 心。请使用OLED或者LCD屏幕展现level2,level3的成果。比如显示MCU将要发送给电脑的字符串, MPU6050的原始数据,甚至是画出陀螺仪的运行轨迹等等。



嵌入式GUI库: lvgl

屏幕: 想做GUI扩展,需要自己买屏幕。