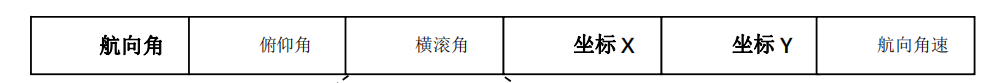
void HAL\_UART\_RxCpltCallback(UART\_HandleTypeDef \*huart)

串口回调函数，用来接收码盘发送的数据；

码盘上电后经过短暂的初始化后就会不停向Tx发送数据，单片机的Rx接收，主函数里执行

HAL\_UART\_Receive\_IT(&huart3,(uint8\_t \*)bytedata,sizeof(bytedata))语句，则读取码盘数据到bytedata里，同时进入串口回调函数，串口回调函数最后会执行上述语句，形成循环，一直接收。

·串口回调函数功能（HAL\_UART\_RxCpltCallback）：生成x坐标：floatdata[3]; y坐标：floatdata[4]; 角度：floatdata[0];



0 1 2 3 4 5

1.2.5其实没啥用处；

·定时器中断回调函数功能（HAL\_TIM\_PeriodElapsedCallback）：每隔一段时间（取决于定时器中断的时间）将小车的位置和目标位置比较，生成新的运行速度（x方向和y方向），结算出小车运动，并在运行到目标位置时使小车停下来。

Move2position :用在main里，主要用途是让小车未到达目标时能继续前进，到达目标时能停下来。（通过控制一些flag的逻辑）

Pid\_x pid\_y pid\_angle 三个函数用来根据目标位置计算小车需要的运动方向和角度

其他函数：

Clean(); :初始化ops,使其定位数据清零。

Car\_stop:使小车停止

代码里printf都是用来调试的，没有实际用处，调试的方法是串口2接到ch340即可查看printf的数据；

目前问题有：

1. ops的定位系统偏差巨大；
2. 小车解算的两个尺寸缺失；
3. 代码可以更加精简；