

20250913

阶段一——基础语法展开

vsc跑C代码

- 之前下载的mysy2(?)包含mingw, 可以直接使用, 还是下载了一遍...
 - 可能是之前搞pycharm、opencv、syputer(?)时下载的
 - 回顾了设置系统变量方法
- 成功跑通
 - 建立'Code'文件夹
- 更改'停止'快捷键, 从'ctrl+alt+m'-'>'ctrl+alt+,/ '<'
- 嵌入式特攻:
 - 了解数组'\0', 内存溢出
 - 了解const
 - 了解循环对比
 - for,while,do-while
 - do...while 非常适合不确定何时触发的状态或事件
 - 在裸机下要小心循环体长度和阻塞
 - 在 RTOS/系统下, 更推荐用事件驱动或阻塞机制, do...while 结合任务调度使用, 可靠性高
 - 初次了解看门狗
 - 了解函数的声明~定义~定义函数内的参数名~定义函数内变量名, 之间的关系, 与避免混淆
 - 初步了解了结构体
 - 算是第一次正式理解
 - 传感器数据封装
 - 机器人底盘状态
 - CAN 通信打包
 - 嵌套结构体 ——这个还是不太懂
 - 结构体数组管理多个设备

结构体

1.内存对齐

2.大小端

3.栈空间

c/python/c++

- '阶段一'新增加少量pyhton, 为后续ros提供更好过渡 [阶段一——分支·分支·ROS 上下位机通信与多传感器并行处理: 架构设计、代码实现与三个月实战路线](#)
 - 学习python,为后续c++打下基础 (理解'面向对象')

创建了github仓库

[Code_TestC](#)

- 第一次创建仓库，且上传代码，保持同步
 - 了解了'add-commit-push'操作链
 - 后续会把所有代码上传，
 - 包括嵌入式代码（私库）
 - 语言代码（公开库）
 - 开始搭建个人项目，推行个人开源项目；正式开始复刻项目
 - 开始浏览所有已搜集资料，正式启航！！

给高亚泽大概讲了

- 单片机选择、区别、开发/应用
- 裸机与系统
- 现代化的设计方法，学习方法（chatgpt）
- c,python,c++

浏览了淘宝电机部分

睡得很香，干点东西是真累

20250914-1:26,凌晨