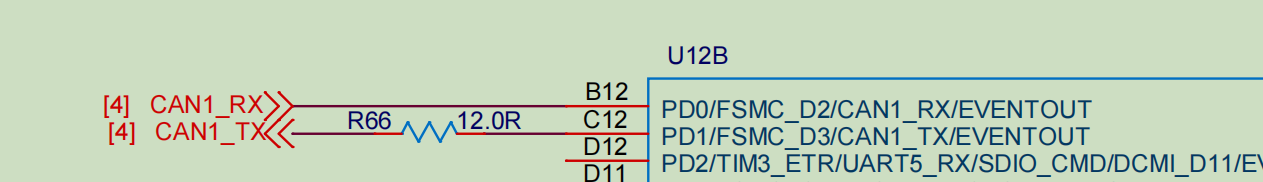
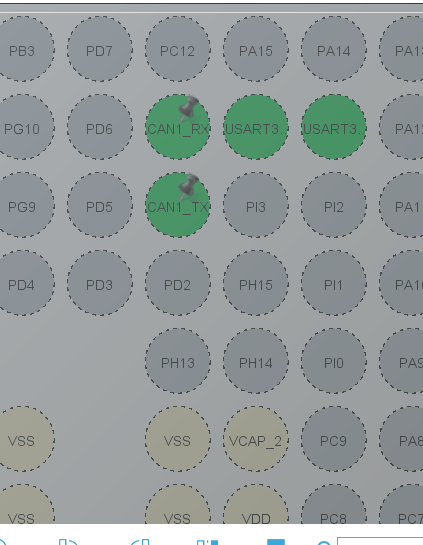
1. CAN通信配置

方法1：（不提倡）

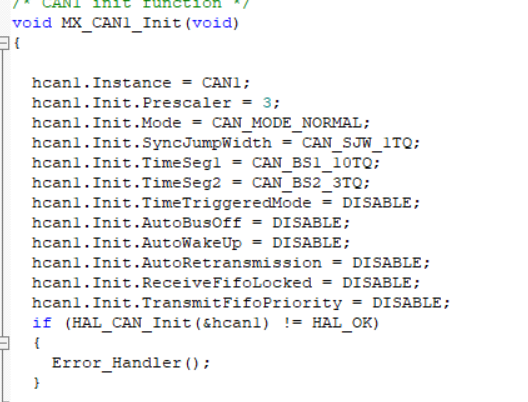
1. 由C板的原理图得知can的gpio为PD0和PD1，配置好



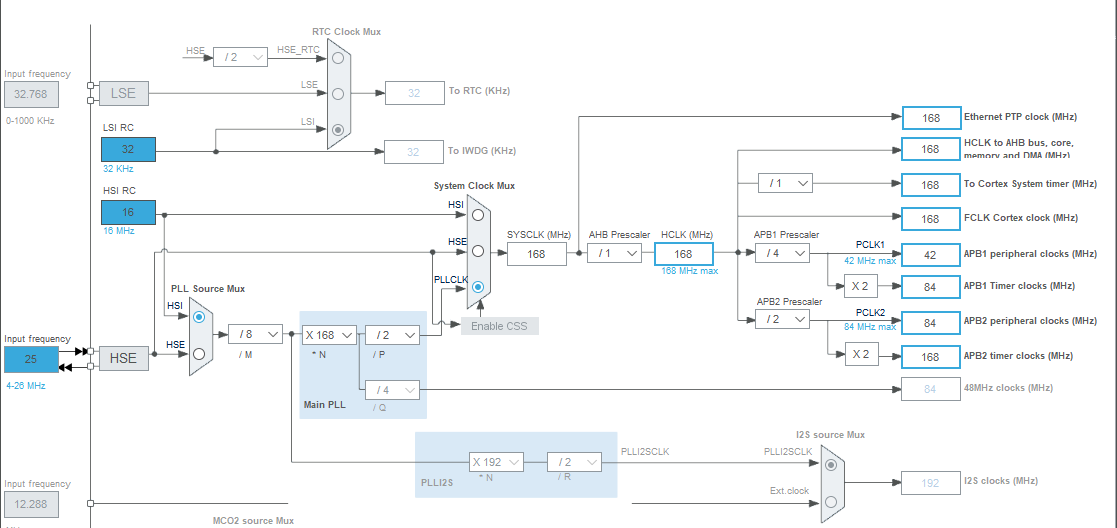


1. 加入bsp\_can.c,bsp\_can.h,CAN\_receive.c和CAN\_receive.h到工程文件
2. Can1,can2在cubemx配置为perscaler=3,bs1=10,bs2=3,sjw=1

cubemx报错就先创建工程后在MX\_CAN1\_INIT()里手动修改



1. 根据数据手册，可知can1挂在apb1外设时钟上



\*\*4.

具体原因不明，可能是cubemx更新过后配置发生了改变，实测这段不同是有影响的

RCC\_OscInitStruct.OscillatorType = RCC\_OSCILLATORTYPE\_HSE;

RCC\_OscInitStruct.HSEState = RCC\_HSE\_ON;

RCC\_OscInitStruct.PLL.PLLState = RCC\_PLL\_ON;

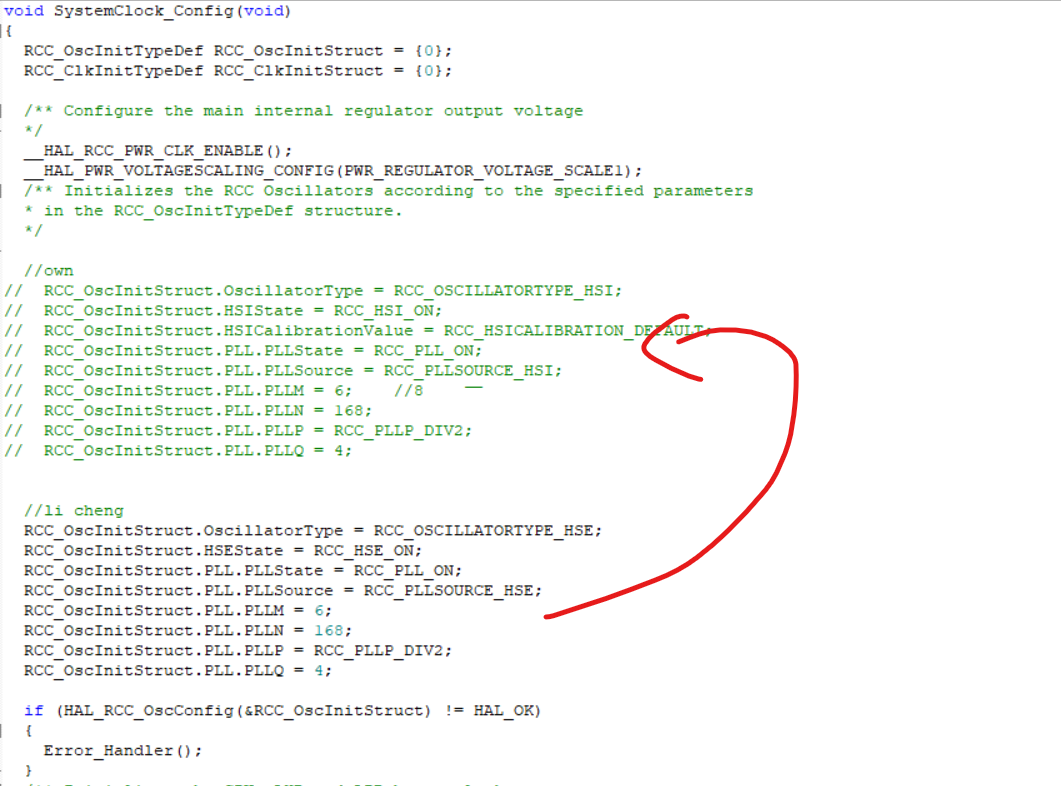
RCC\_OscInitStruct.PLL.PLLSource = RCC\_PLLSOURCE\_HSE;

RCC\_OscInitStruct.PLL.PLLM = 6;

RCC\_OscInitStruct.PLL.PLLN = 168;

RCC\_OscInitStruct.PLL.PLLP = RCC\_PLLP\_DIV2;

RCC\_OscInitStruct.PLL.PLLQ = 4;



方法2：

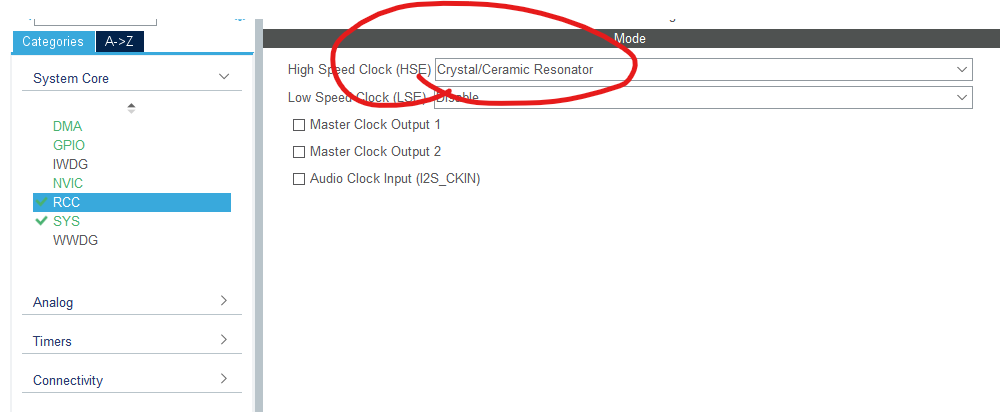
用DBUS.ios cubemx模板进行正常设置即可，只需将比特率设为1Mbps,设置好引脚，即可建立can通信

同时可以用正常方法以DMA的方法进行遥控器的串口数据接收

二．遥控器USART3 CUBEMX配置（100000bits/s,9位数据长度，单校验，stop bits = 1）

坑1：

记得设置该选项



三．PWM 配置

只需根据官方c板配置手册进行最基础的配置即可，舵机可直接给比较定时器设定所需的值

Snail电机等经测试，需要在初始化时先给比较定时器设置最低行程值，待提示音过后（约3，4秒），再给比较定时器赋值