两个数据包：

send\_statusdata[5] 数据包格式：0xA1，0xA2，状态位，模式位，0xFE

状态位：0 默认位，1 到位准备抓取，2 完成抓取

模式位：0 默认位，1 药板，2 药瓶，3 瓶盖

rx\_openmv\_buffer[11] 数据包格式：

0xAA，0xBB，颜色标志位(药板)，颜色标志位(药瓶)，状态标志位，象限标志位，x坐标整数，x坐标小数，y坐标整数，y坐标小数，0xFF

颜色标志位：1 red，2 green，3 blue

状态标志位：1 药板，2 药瓶，3 拧瓶盖

象限标志位：1 第一象限，2 第二象限，3 第三象限，4 第四象限

按钮1：

发送send\_statusdata[5] = {0xA1，0xA2，0，1，0xFE } 给openmv，告知openmv此时为抓取药丸到药板任务

主控控制电机定位到托盘上方位置

发送send\_statusdata[5] = {0xA1，0xA2，1，1，0xFE } 给openmv，告知openmv可以开始识别药丸（停留时间5s左右）

Openmv识别到药丸回传坐标数据，此时发送send\_statusdata[5] = {0xA1，0xA2，2，1，0xFE } 给openmv，告知openmv此时已完成坐标读取，openmv可停止识别药丸

此时定位openmv回传的药丸坐标数据，进行药丸抓取

抓取完成定位到药板位置，移动到合适位置时放下气泵上的药丸

按钮2：

发送send\_statusdata[5] = {0xA1，0xA2，0，2，0xFE } 给openmv，告知告知openmv此时为抓取药丸到药瓶任务

主控控制电机定位到托盘上方位置

发送send\_statusdata[5] = {0xA1，0xA2，1，2，0xFE } 给openmv，告知openmv可以开始识别药丸（停留时间5s左右）

Openmv识别到药丸回传坐标数据，此时发送send\_statusdata[5] = {0xA1，0xA2，2，2，0xFE } 给openmv，告知openmv此时已完成坐标读取，openmv可停止识别药丸

此时定位openmv回传的药丸坐标数据，进行药丸抓取

抓取完成定位到药瓶位置，移动到合适位置时放下气泵上的药丸

按钮3：

主控控制电机定位到瓶盖位置，并控制气泵抓取瓶盖

抓取到瓶盖后定位到药瓶位置，移动到合适的位置控制气泵放下瓶盖

放下瓶盖后直接回零

按钮4：

发送send\_statusdata[5] = {0xA1，0xA2，3，0，0xFE } 给openmv，告知openmv此时识别色卡

说明：

openmv代指视觉模块，并非仅仅指openmv；

想实现一键启动，则通信是关键，按钮4的作用就是一键启动

（以上思路皆为工科校赛代码，省赛要求有所改变，部分控制代码应做出对应的改变，更新时间：2024.10.20）