* 芯片锁定与解锁
* 项目初始，应设置时钟，包括晶振大小、各个总线的时钟，时钟频率设置过大会导致芯片不工作甚至锁定
* 关于正点原子systick的驱动程序在不同芯片中并不能直接使用，还需要考虑芯片工作频率，自动重装载寄存器最大值，systick时钟源选择（/8时若工作频率不能整除会导致计时错误）
* 推挽模式与复用推挽模式区别：见GPT

# 双向电压电平转换器TXS0108QFN20

在pxhawk2.4.8中，在两串口之间使用了TXS0108QFN20，用于处理两个电压域之间的逻辑电平转换，其在A侧与B侧支持1.8V至5.5V之间的电压，从而保证了两侧USART设备的兼容性

# stm32F4的引脚复用功能：

在stm32f1系列中，配置引脚复用功能不需使用特殊的标准库函数，如配置USART时，TX引脚需要配置为复用推挽功能，此时初始化结构体能直接关联外设；但在F4系列单片机zhong，不仅初始化时需要配置引脚复用功能，还需调用函数GPIO\_PinAFConfig配置AFR寄存器

# stm32F4的SPI配置：

* 关于对SPIGPIO的配置：在f1参考手册中，对MISO的推荐配置是浮空输入模式。但实际应配置为复用模式，由外设控制输入模式，另外最好配置为无上下拉，应该对应浮空
* SPI工作于全双工模式，发送一个字节后必然会接收一个字节，在写发送接收函数时需注意，且接收了直接并非要读取的直接（如果是读取操作的话），需要再次发送一个无效数据才会返回要读取的字节。
* 在读取MPU6000数据时遇到无法读取角速度的情况，一开始是以为MPU6000初始化流程与MPU6050不一样，后来发现是因为在写读取mpu6000寄存器函数时，最后拉高片选引脚未做延时处理，导致在连续读寄存器数据时片选引脚未被正常拉高使SPI时序错误。
* 注意，对于大多数设备SPI通信时序，每次执行新的操作（发送新的命令或者读取新的寄存器），都需要重新拉低拉高CS引脚，有些设备支持批量读写

# 关于MPU6000

* 对于正点原子对MPU6500数据的处理，应该是先获取数据，在进行滤波并存入队列中，最后从队列中取数据。在正点原子，滤波器采样频率与MPU6500设定频率相同
* 关于对MPU6000读取数据，应该使用SPI6个数据连续读取（SPI时序发送一个地址后，地址连续递增读取数据）
* 在写MPU6000二阶低通滤波函数时，被困扰了好久，原因在直接II型二阶低通滤波器参数结构体中包含的两个延迟变量在处理每组测量数据时被混用，之后定义了6个参数结构体变量，分通道滤波解决了该问题。
* 关于对MPU6000的校准方法：包括六面校准法、重力参考法、简化的重力参考法（正点原子里面的方法，或者称为比例因子校准方法更好些）。六面校准法实现难度较大，在一个博客中说需要借助高精度转台测量数据。重力参考法的好处在于不必要求MPU6050是水平放置的，测量要求低，但需要通过LM算法求解，需要借助matlab，不知道怎么通过c语言实现
* 正点原子校准思路（比例因子校准）：

1. 处理陀螺仪偏置：建立环形缓冲区存储采样点，在未补偿偏置的情况下，开始处理传感器偏置（还需要保证环形缓冲区充满采样点）---计算偏置方差与平均值（方差小于阈值判断飞机处于静止状态）；同样，在静止状态下，计算加速度缩放因子---根据飞机期望三轴加速度平方和应为1g，通过计算采样点平均值获得缩放因子。

* 关于数组越界意外访问其他变量、有符号数到无符号数的转换、短整型变量赋给长整型变量

# 关于const关键字：

* 当不希望一个变量定义后发生变化时，可以用该关键字修饰。改变const修饰变量的值的方法是再次定义该变量。

# MS5611

1. **MS5611编程流程：**

* **初始化阶段**

**1 SPI、cs引脚**

**2 编写复位函数**

**3 读PROM，获取校准系数：**对PROM的读取命令应在复位后由执行一次，以读取校准PROM中的内容并计算校准系数。PROM共有8个地址，地址0存储出厂数据和配置信息，地址1至6存储校准系数，地址7包含序列代码和循环冗余校验（CRC），每个地址占16位，对应输出的16位结果按最高有效位（MSB）优先的时钟顺序传输。**（以上两步上电后要执行一次，可放入ms5611\_init函数中。**

* **ADC转换和数据读取**

**4 使能D1、D2转换与读取：**转换命令用于启动未补偿压力（D1）或未补偿温度（D2）的转换过程。在此期间可禁用片选信号，以便与其他设备进行通信。转换完成后，使用ADC读取命令（需要读取32位无符号数数据）可将结果按最高有效位（MSB）优先的时钟顺序输出。若在发送ADC读取命令前未执行转换，或重复发送ADC读取命令，输出结果将为0。若在转换过程中发送ADC读取命令，输出结果将为0，且转换不会中断，但最终结果将出现错误。在已启动的转换过程中发送转换指令序列同样会导致结果错误。

**5 压力与温度计算：**

1. MS5611的odr：过采样率；传感器内部的一种噪声抑制技术,通过多次采样，对采样结果进行平均提高数据分辨率与精度，越大，数据精度越高，但转换时间越长。根据规格书，OSR=4096时，压力分辨率可达**0.012毫巴**​（约10厘米垂直高度差）。OSR=256时，分辨率降至**0.065毫巴**​（约50厘米垂直高度差）
2. ms5611SPI时序要求每次开始新的命令时必须重新拉低拉高CS
3. 在正点原子飞行器例程中，编写了限幅平均滤波方法函数，该方法可以处理脉冲噪声以及高频噪声，但并未使用该函数处理bmp280（另一种气压计），deepseek中说，最好对数据进行滤波处理，以后可以试一下
4. 下一步要把气压值转海拔函数写了，包括绝对高度、相对高度，好像还要写另一个气压计驱动，之后写磁力计驱动
5. 查海平面基准气压，公式中的P0为参考点的气压，如果是绝对高度则是当地海平面标准气压，如果是相对高度这是参考位置的气压
6. 关于正点原子对相对高度的计算（这里仅分析起飞初始），是先将第一次计算的初始高度作为基准高度，下一次将测量的绝对高度减去基准高度得到绝对高度。我可以使用两种方法分别计算相对高度，一种是将海平面标准大气压换为地面测量时测得的气压。另一种是先测一个地方的气压，将其作用基准高度，减去其他地方高度测得相对高度
7. 关于在进行温度补偿时定义的变量都是整数的问题，在补偿温度公式中，除的都是2的n次方，本质上是移位操作，所以定义为整数精度更高