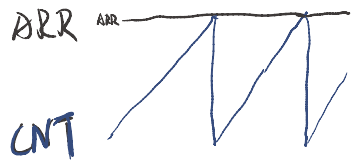


PSC



36MHz.

0°
-90° 15ms +90°
0.5ms -25ms.

$$\frac{1.5ms}{20ms} = \frac{7.5}{100}$$

$$\frac{1s}{20ms} = \frac{100ms}{20ms}$$

$$-50Hz.$$

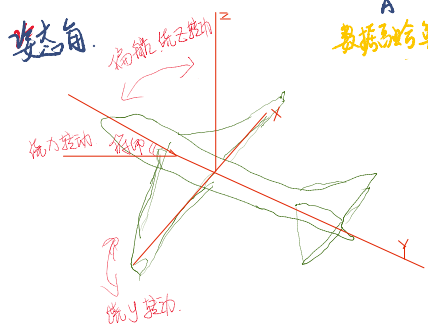
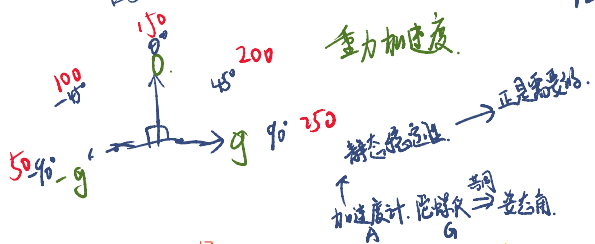
1MHz = 1000000 Hz.
20ms = ? Hz.

72MHz ÷ 83 (4U) ÷ (XPR+1) 1000000
*有时钟源类型
TIM2是挂载在APB1 (36MHz).
但要经过一个频率x2. 所以还是72MHz.

$$\frac{72000000}{720} = 100000$$

$$\frac{100000}{20} = 5000$$

$$\frac{5000}{720} = 6.94$$

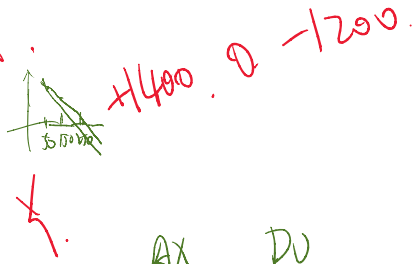


MPU6050.
16位ADC. 32768-32767.
加速度计在32767时可编程
满量程 ±2. ±4. ±8. ±16g.
线性表示.
卷这了.

$0 \times 3B \quad A-x-H$
 $0 \times 3C \quad A-x-L$
 $0 \times 3D \quad A-y-H$
 $0 \times 3E \quad A-y-L$

$0 \times 1C$ fuel pump
 $7 \ 6 \ 5 \ 4 \ 3 \ 2 \ 1 \ 0 \quad 0 \times 00$
 $7 \ Y \ 2 \ 1 \ 0 \quad [\quad] \text{高通}$
 满足控制要求
 $00 : 12g$

~~AX~~ $x \text{ DU}$
 $+4400$ 50
 250 150
 -3700 250
 $0 \times + 0 \times y \leq 0 \times C$



$AX \quad DU$
 $+4400 \sim 50$ 线性关系
 $+250 \sim 150$
 $-3700 \sim 250$

$(AX + 4000)$
 \downarrow
 必为正数再线性映射

