修订日志

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 日期 | 版本号 | 修改概述 |
| 2023/12/7之前 | 20231207V1.0.0 | 基本框架完成（仍有小问题存在） |
| 2023/12/11 | 20231211V1.0.1 | 更改PID内参数名称，加入速度更新函数 |
| 2023/12/15 | 20231215V1.0.2 | 统一机器人坐标系 |
| 2023/12/23 | 20231223V1.1.0 | 重新简化设计motor类 |

# 版本20231207V1.0.0

## 修改内容

* “motor.cpp”：PIDControl函数
* “pid.cpp”：calc内改为使用dwt外设计时来实现（通过DEBUG可改为原来形式）
* “can\_sen.cpp”：DJIMotorAddrInit函数
* “bsp\_usart.cpp”：修改串口一中断服务函数

## 添加内容

* 新添加了MyAntenne\_L1S模块：摩天激光测距L1S,此模块以后可直接调用

## 待改进内容

* Usart模块进行更加模块化的设计
* 改进MyAntenne\_L1S模块
* pid模块的设计细化

# 版本20231211V1.0.1

## 修改内容

* “motor.cpp”：SpeedUpdate函数
* “pid.cpp、ladrc.cpp”：测量量变量名修改

## 待改进内容

* Usart模块进行更加模块化的设计
* 改进MyAntenne\_L1S模块
* pid模块的设计细化
* 修改一版原C板陀螺仪

# 版本20231215V1.0.2

## 修改内容

* “imu.cpp”：统一坐标系，加入描述

## 待改进内容

* Usart模块进行更加模块化的设计
* 改进MyAntenne\_L1S模块
* pid模块的设计细化
* 对电机进行进一步模块化的设计（使用继承）

# 版本20231223V1.1.0

## 修改内容

* “motor.cpp”：变量简化，设置私有公有类型，添加API函数
* “ladrc\_fdw.cpp”：改为数组初始化
* “bsp\_can.cpp”：更改初始化方式，减去冗余部分

## 待改进内容

* Usart模块进行更加模块化的设计
* 改进MyAntenne\_L1S模块
* pid模块的设计细化
* 如何解决退仿真后dwt外设出问题的bug
* USBCDC的模块化设计