1. drv\_timer.c

根据不同舵机调节开关弹仓pwm值。

1. drv\_nuc\_interface.c

根据不同相机特性以及安装方式调节帧差转化成速度的系数，调节方法为打印波形图，调节参数使帧差得到的速度与云台速度曲线一致。

1. chassis.c

根据不同底盘调节四个底盘电机速度环pid,底盘跟随pid,扭腰pid

1. gimbal.c

调节云台yaw,pitch双环pid,

调节云台视觉速度环 pid

1. shoot.c

调节 yaw,pitch中值，最大值，最小值

调节拨盘电机双环pid

调节摩擦轮速度环pid

1. vision.c

调节相机打符和打装甲板的中心坐标

调节打击大符和装甲板视觉环外环pid

调节yaw视觉预测值的系数

1. gimbal\_task.c

调节加在yaw 电机输出量中拨盘电机输出量的系数