

APP层线程

DefaultTask
默认线程，播放开机音乐
100Hz

RobotCMDTask
机器人逻辑控制总线线程
500Hz

板间通信

处理遥控信号

切换工作模式

接收其它模块回传
信息

给其它模块发送控
制命令

使用发布
(Publish)及
订阅
(Subscribe)
消息机制
完成模块
间通讯

HAL层线程

MotorTask
电机PID解算和数据发送线
程 1KHz

ImuTask
陀螺仪解算线程 500Hz

SuperCapTask
超级电容数据发送线程
500Hz

RefereeTask
裁判系统数据解算、UI绘
制线程 100Hz