《遇到问题和解决方案》

因为之前没用过nesC和TinyOS，所以对nesC和TinyOS的结构和用法不熟悉，刚开始了解结构和用法时花了一些时间 -> 进入助教老师在文档中给的网站，试试做tutorial学会了nesC语言的使用方法。

测试中发现某个信号一直被往小车发送，干扰我们通过手柄操作发送信号的 -> 发现某个按钮是坏了的（按钮D）,所以屏蔽按钮D之后就可以正常地发送信号，而且小车也正常地接收信号。

《收获》

因为我之前只是听课，没有做过关于嵌入式系统的实验或者作业的，所以我刚开始不太了解实际上怎么实现嵌入式系统。通过这次大作业知道了实际实现嵌入式系统的方法，获得了关于sensing和广播的知识。

《JoyStick 实现思路》

在JoyStickC.nc文件中定义JoyStick的通用类。当计时器触发事件的时候，在BlinkToRadioC.nc 通过接口Read<uint16\_t>中的read命令来读取摇杆输入。在JoyStickC.nc中定义两个组件AdcReadClientC作为X，Y轴ADC的输入。在JoyStickP.nc中定义模块JoyStickP，该模块提供两个接口AdcConfigure<const msp430adc12\_channel\_config\_t\*>，作为X,Y轴的配置，将AdcReadClientC的对应接口AdcConfigure连接到JoyStickP的对应接口上。BlinkToRadio通过接口Read<uint16\_t>来连接JoyStickC中的AdcReadClientC，AdcClientC的AdcConfigure接口连接到JoyStickP模块的AdcConfigure，在JoyStickP中定义了命令getConfiguration配置对应adc。