## 一.基本情况

1. 外设库: LL 库, HAL 库 2. 操作系统: FreeRTOS

3. 配置软件: STM32Cube MX

## 二.工程结构

底层代码整体上分为 bsp, driver, task 三层。

bsp 层的内容是外设配置,包含了一些对 cube 没有生成的外设配置代码的补充。driver 层是驱动层,内容包括电机的速度环、位置环,传感器读取等。**task 层是各车主要需要写代码的一层,内容应是控制逻辑。** 

## 下面是对整个工程结构的具体描述:

Groups	Files	内容说明
Drivers/STM32F4xx_HAL_Driver	略	LL 库,HAL 库源码
Middlewares/FreeRTOS	略	FreeRTOS 源码
Drivers/CMSIS	stm32f405xx.h	F4 配置文件
	system_stm32f4xx.c	
Application/MDK-ARM	startup_stm32f405xx.s	启动文件。
MPL/User	略	MPU9250 的 MPL 库文件
Application/User	main.c	main 函数所在文件
	freertos.c	FreeRTOS 各任务的创建
		及任务函数的入口
	stm32f4xx_it.c	中断函数所在文件
	delay.c	delay 函数相关代码
	其他	cube 中配置外设所生成
		的代码
BSP 层:	BSPconfig.h	所有底层配置的接口
Application/UserBsp	其他	对 cube 没有生成的外设
		配置代码的补充
MathFunction/User	pid.c	PID 算法代码
	ramp.c	斜坡函数代码
TASK 层:	task_chassis.c	底盘控制逻辑
Task/User	task_check_remainmemory.c	任务剩余内存检测任务
	task_feedmotor.c	拨弹控制逻辑
	task_gimbal.c	云台控制逻辑
	task_lostcounter.c	丢失数据计数任务
	task_remote.c	遥控器逻辑
DRIVER 层:	driver_chassis.c	底盘速度环,运动封装
Driver/User	driver_feedmotor.c	拨弹速度环, 位置环
	driver_friction.c	摩擦轮开关
	driver_gimbal.c	云台速度环, 位置环
	driver_laser.c	激光开关
	driver_magazine.c	弹仓开关

driver_remote.c	遥控器数据分割
driver_mpu9250.c	MPU9250 数据读取

## 三.注意事项

1. 使用 cube 重新生成代码后,如果编译报错如下所示:

```
Build Output

*** Using Compiler 'V5.06 update 6 (build 750)', folder: 'C:\Software\keil_v5\ARM\ARMCC\Bin'
Build target 'RM_Code_byLD'
compiling port.c..
..\Middlewares\Third_Party\FreeRTOS\Source\portable\RVDS\ARM_CM4F\port.c(483): error: A1586E: Bad operand types (UnDefOT, Constant) for operator (
"RM_Code_byLD\RM_Code_byLD.ARf_Code_byLD.ARf_Code." - 1 Error(s), 0 Warning(s).
Target not created.
Build Time Elapsed: 00:00:02
```

可以在 Drivers/CMSIS 目录下打开 stm32f405xx.h 文件,将宏定义\_\_NVIC\_PRIO\_BITS 从 4U 改为 4,重新编译即可。

```
61 -/**
       * @brief Configuration of the Cortex-M4 Processor and Core Peripherals
62
63
64
     #define __CM4_REV
                                             0x0001U /*!< Core revision r0p1
65 #define __MPU_PRESENT
66 #define __NVIC_PRIO_BITS
67 #define __Vendor_SysTickConfig
68 #define __FPU_PRESENT
                                                       /*!< STM32F4XX provides an MPU
                                             10
                                                      /*!< STM32F4XX uses 4 Bits for the Priority Levels */
                                           4U
                                                  /*!< Set to 1 if different SysTick Config is used */
                                             0U
                                            10
                                                       /*!< FPU present
```

2018年12月20日