**程序说明（相关头文件略）：**

|  |  |
| --- | --- |
| **运行在STM32上的程序** | |
| **.\Autoparking.uvproj** | UV4工程 |
| **.\User\main.c** | 主函数，包含状态机结构的主循环以及各种初始化 |
| **.\User\Clock\_Init.c** | 时钟和串口中断优先级的设置，SYSTICK技术引自网络上的DEMO，舵机PWM中断优先级在舵机驱动中控制 |
| **.\User\stm32f10x\_it.c** | 跨平台通讯串口中断处理函数(USART1、USART2) |
| **.\User\bsp\_pwm.c** | 硬件PWM配置，负责直流电机的调速 |
| **.\User\bsp\_servos.c** | 以100hz左右的高电平脉宽控制的舵机 |
| **.\User\bsp\_ultrasonic.c** | 读取超声波的值到全局变量，需要预先将串口初始化 |
| **.\User\bsp\_myiic.c** | 软件IIC驱动 |
| **.\User\bsp\_HMC5883L.c** | HMC5883L的电子罗盘的驱动，依赖软件IIC驱动 |
| **运行在树莓派上的程序** | |
| **.\Core.py** | 从STM32上获取小车初始坐标，计算轨迹 ，将轨迹数据传回STM32 |

陈超 22011310@SEU

2014年5月6日