```
ST MCSDK
(STM32F303VET6)
│
├── SysTick_Handler
│   └── MC_RunMotorControlTasks
│       ├── MC_Scheduler
│       │   ├── TSK_MediumFrequencyTaskM
│       │   │   ├── ENC_CalcAvrgMecSpeedUnit（正交编码器）
│       │   │   ├── PQD_CalcElMotorPower
│       │   │   └── STM_GetState
│       │   │       ├── 处理 IDLE
│       │   │       ├── 处理 IDLE_START
│       │   │       ├── 处理 CHARGE_BOOT_CAP
│       │   │       ├── 处理 OFFSET_CALIB
│       │   │       ├── 处理 CLEAR
│       │   │       ├── 处理 IDLE_ALIGNMENT
│       │   │       ├── 处理 ALIGN_CHARGE_BOOT_CAP
│       │   │       ├── 处理 ALIGN_OFFSET_CALIB
│       │   │       ├── 处理 ALIGN_CLEAR
│       │   │       ├── 处理 START
│       │   │       ├── 处理 ALIGNMENT
│       │   │       ├── 处理 START_RUN
│       │   │       ├── 处理 RUN
│       │   │       ├── 处理 ANY_STOP
│       │   │       ├── 处理 STOP
│       │   │       └── 处理 STOP_IDLE
│       │   ├── hBootCapDelayCounterM--
│       │   └── hStopPermanencyCounterM--
│       ├── TSK_SafetyTask
│       │   ├── TSK_SafetyTask_PWMOFF
│       │   │   ├── NTC_CalcAvTemp
│       │   │   ├── PWMC_CheckOverCurrent
│       │   │   ├── RVBS_CalcAvVbusFilt
│       │   │   ├── STM_FaultProcessing
│       │   │   └── STM_GetState
│       │   │       ├── 处理 FAULT_NOW
│       │   │       │   ├── EAC_SetRestartState
│       │   │       │   ├── PWMC_SwitchOffPWM
│       │   │       │   ├── FOC_Clear
│       │   │       │   └── MPM_Clear
│       │   │       └── 处理 FAULT_OVER
│       │   │           └── PWMC_SwitchOffPWM
│       │   └── RCM_ExecUserConv
│       │       └── RCM_ExecRegularConv
│       └── UI_Scheduler
│           ├── bUITaskCounter--
│           ├── bCOMTimeoutCounter--
│           └── bCOMATRTimeCounter--
│
└── ADC1_2_IRQHandler
    (ADC3_IRQHandler)
        ├── TSK_HighFrequencyTask
        │   ├── ENC_CalcAngle（正交编码器）
        │   │   ├── LL_TIM_GetCounter
        │   │   ├── 更新 _Super.hMecAngle
        │   │   └── 更新 _Super.hElAngle
        │   ├── FOC_CurrControllerM
        │   │   ├── STC_GetSpeedSensor
        │   │   ├── SPD_GetElAngle
        │   │   ├── PWMC_GetPhaseCurrents
        │   │   ├── MCM_Clarke
        │   │   ├── MCM_Park
        │   │   ├── PI_Controller
        │   │   ├── Circle_Limitation
        │   │   ├── SPD_GetInstElSpeedDpp
        │   │   ├── MCM_Rev_Park
        │   │   ├── PWMC_SetPhaseVoltage
        │   │   └── FW_DataProcess
        │   └── STM_FaultProcessing
        └── UI_DACUpdate
            └── UI_DACExec
                └── pFct_DACExec(&DAC_Exec)
                    ├── LL_DAC_CHANNEL_1
                    │   ├── UI_GetReg
                    │   ├── LL_DAC_ConvertData12LeftAligned
                    │   └── LL_DAC_TrigSWConversion
                    └── LL_DAC_CHANNEL_2
                        ├── UI_GetReg
                        ├── LL_DAC_ConvertData12LeftAligned
                        └── LL_DAC_TrigSWConversion
```