个人周报

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **学生姓名** | 吴纪锐 | **学号** | 202078040228 | **专业班级** | 物联网工程2班 |
| **项目名称** | 从零开始制作STM32智能无线避障小车 | | | **时间/周次** | 2022.7.31/第二周 |
| **本周**  **主要**  **学习**  **的知**  **识以**  **及项**  **目实**  **践内**  **容** | 主要知识：  带霍尔传感器无刷电机（检测电机的转子位置）智能小车  不带霍尔传感器无刷电机（通过反电动势判断转子位置，反电动势越大时判断越准确，要求转速要高）无人机  堵转电流：电机通电，而让电机不动时的电流  项目实践：  通过RZ7899模块进行电机正反转的控制，利用两个该模块来控制四个电机，实现小车的正常运转，同时根据该电路板提供的真值表，通过连接ststm32单片机的引脚来控制电路板的电平输出，从而进行刹车电路的设计。 | | | | |
| **项目**  **实践**  **过程**  **遇到**  **的问**  **题以**  **及解**  **决问**  **题时**  **的思**  **考过**  **程和**  **方法** | 就目前学习的内容来看，遇到的比较大的问题是对于电路的设计，对于电路的理解还是有很大的困难，需要重复观看，思考练习，由于是通过网路进行学习，进度有些慢，其他的问题暂时还没遇到，对于目前面临的问题只能是通过反复观看和思考来进行理解。 | | | | |