Version：

Startard\_Robot\_20211230

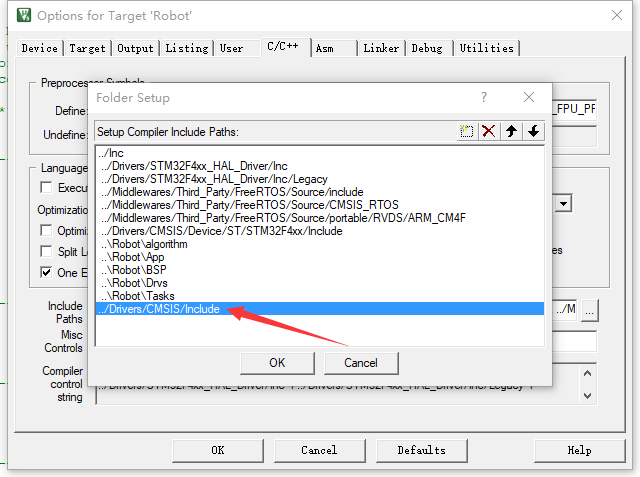
1、完成IMU姿态解算的移植。

2、完成遥控器移植（未验证）。

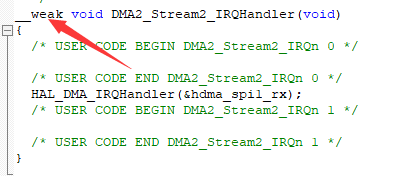
3、完成CAN1、CAN2硬件配置（测试在LED\_Task）。

**编译注意事项：**

1、Cube重新生成后需删除这个路径：



在stm32f4xx\_it.c中void DMA2\_Stream2\_IRQHandler(void)前添加\_\_weak声明。



在stm32f4xx\_it.c中void USART3\_IRQHandler(void)前添加\_\_weak声明。

