1.1 ACTION\_TUNE\_MODE代码的理解

首先判断MPU6050芯片是否正常工作，如果正常，延时5秒。设置测试速度为30，测试速度变化量为15。测试距离为150000单位。共采样9次，速度为[30,45,60,75,90,105,120,135,150]，使用do\_test\_move函数进行前后左右运动数据采样，通过test\_send（）函数发送前后左右运动数据，发送数据之间蜂鸣器响5次。

1.2NORMAL\_MODE代码的理解

如果mode\_count为1，将其归零，否则熄灯。如果接收到通讯包，就将其拷贝至g\_rf\_comm.buffer中进行解包并上传一次数据。之后检查无线通讯模式是否超时，如果超时，就将g\_do\_set\_receive\_mode\_flag设置成1，并将小车停止（设置吸球力度档位为0，x，y，z速度为0，关闭红外中断），然后发送数据包后将模式改为接受模式。对于start\_nRF24L01\_RX()函数不太理解。