

电控子模块（ele_control）技术文档

该文档描述 `electric_control` 下的代码结构、主要软硬件模块、硬件 IO 映射、以及与 PC 的串口通信协议（frame + TLV）。

项目基于 `libraries/`（SeekFree/厂商库）开发，这些库的内部实现不在本文档中详述，仅说明如何使用本目录下的接口。

目录

- [电控子模块（ele_control）技术文档](#)
- [目录](#)
- [概述](#)
- [硬件模块](#)
 - [主板](#)
 - [电机驱动](#)
 - [舵机转接板](#)
 - [PCB设计](#)
 - [布局规划](#)
 - [布线规范](#)
 - [电源监控和管理](#)
 - [功率分配](#)
 - [元件选型](#)
 - [核心器件](#)
 - [被动元件](#)
 - [连接器](#)
- [代码结构](#)
 - [执行器](#)
 - [底盘控制 \(guandao\)](#)
 - [推送装置 \(push\)](#)
 - [机械臂控制 \(roboarm_motion\)](#)
 - [云台和发射控制 \(shot\)](#)
 - [串口通信及通信协议](#)
 - [概要](#)

- [Frame 层（边界、长度与校验）](#)
- [Data 层 & TLV（变量封装）](#)
- [Variable 层（VAR ID 与语义）](#)
- [解析与分发（在 MCU 端的实现细节）](#)
- [user/cpu0_main.c 执行流程说明](#)
 - [初始化阶段](#)
 - [主循环](#)
- [附录：硬件 IO 映射](#)

概述

`ele_control` 是机器人电控（MCU 端）代码的用户层实现，基于项目内提供的硬件抽象与第三方库（libraries）。本目录负责：

- 车辆底盘与电机驱动（`guandao.*`）
- 弹仓推进装置（`push.*`）
- 机械臂（`roboarm_motion.*`）
- 发射装置（`shot.*`）
- 与上位机（PC）基于自定义 frame + TLV 协议的收发（`communicate/*`）

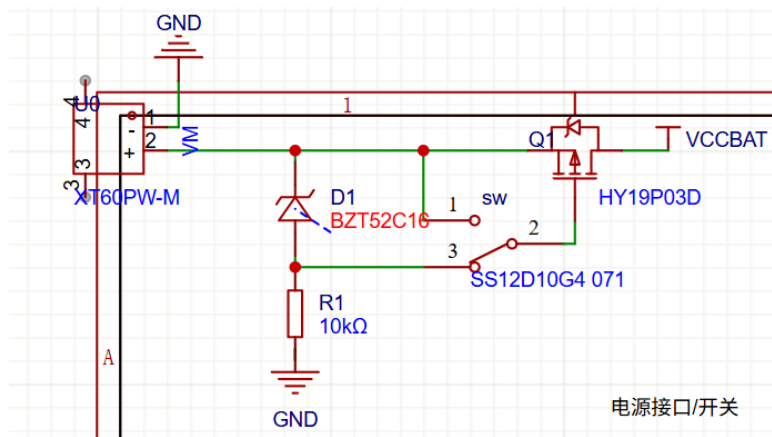
本技术文档聚焦代码结构、接口与协议，便于移植、调试与二次开发。

硬件模块

主板

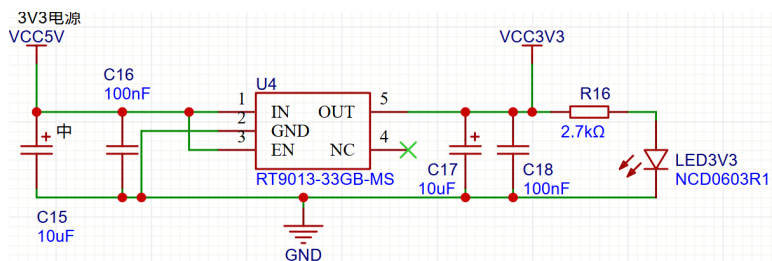
主电源输入

- 输入接口：XT30电源插座，`type_c` 5V输入，都可以防反接
- 输入电压：5V DC $\pm 10\%$
- 过压保护：PMOS管 HY19P03D，稳压管BZT52C16开关用



DC-DC转换电路

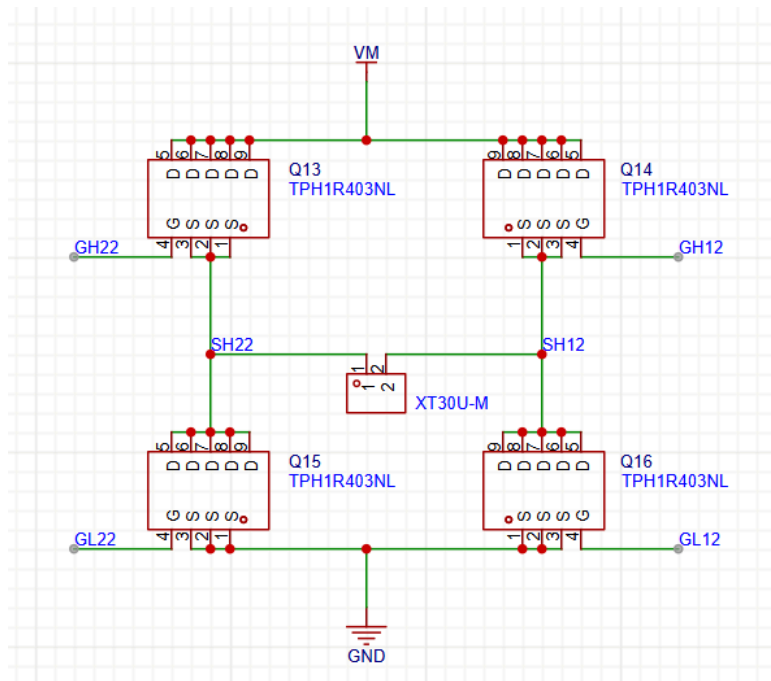
- 外部稳压 24V转5V
- 3.3V转换：RT9013-33GB-MS
 - 输出电流：1A
 - 输入范围：4.5V-12V



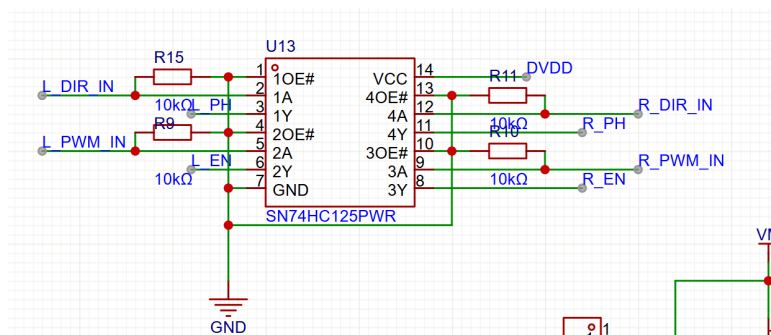
电机驱动

双路H桥驱动模块

- 输入电压范围6-26V，元件选型用贵一点就，不用再画降压电路了直接用BZT52C3V3给芯片供电。
- 驱动芯片：DRV8701E和双H桥
- MOS管：东芝的TPH1R403NL，内阻低，过流能力极强，理论上可以过50A电流



- 使用缓冲芯片



舵机转接板

电源接口

- 电平转换：外部24V转6.5V
- 滤波：电容滤波

PWM输出

- 缓冲器：74HC125总线驱动器（后面因为元件数没够删了）
- 限流电阻：100Ω串联保护

PCB设计

布局规划

电源区域

- 特征：大面积铺铜，多路电源分区
- 散热：电源芯片带散热过孔

信号区域

- 布线：大电流路径加宽至40mil
- 隔离：数字地与功率地单点连接

布线规范

电源布线

- 主电源：60mil线宽，承载3A电流
- 电机电源：80mil线宽，承载6A电流
- 地平面：完整地平面，减少环路面积，同时模拟地和信号地分离

电源监控和管理

电压监测点

- 主输入：12V分压监测
- 电池电压：通过ADC1_CH5_A21监测
- 3.3V供电：直接ADC采样

电流监测

- 无需电流检测

功率分配

总功率预算

- 主板功耗：1.2W (3.3V@360mA)
- 所有舵机功耗：最大32.5W (6.5V@5A)
- 所有电机功耗：最大120W (24V@5A)

- 保护：分点板上的10A保险丝
- 总输入功率：150W设计余量（实际比这小的多得多）

元件选型

核心器件

TC264微控制器

- 封装：LQFP176
- 温度范围：-40°C to +85°C
- 供电电压：3.3V核心，1.2V内核

DRV8701E电机驱动

- 封装：HTSSOP16
- Rds(on)：280mΩ典型值
- 待机电流：<1μA

被动元件

电容选型

- 详见BOM

电阻选型

- 详见BOM

连接器

电源线接口

- 类型：XT30连接器

信号接口

- 类型：2x3P,2x5P牛角座
- 间距：2.54mm间距
- 线序：使用灰排线有效防反插，方便整理线路，不用像杜邦线那么麻烦。

代码结构

本次RG任务难度高，对稳定性要求高，且不像去年（RG2024）那样有实时计算实时决策的需求。我们没有使用RTOS，也没有使用在智能车里常用的时间片轮询。

```
ele_control/
├── libraries/           # 开发中使用的底层库
├── code/
│   ├── communicate/
│   │   ├── protocol_c  # 协议栈（frame, data, protocol_defs）
│   │   ├── parser.*    # 接收解析器
│   │   └── sender.*    # 数据发送器
│   ├── guandao.*       # IMU接收、运动模式控制、导航辅助函数
│   ├── push.*          # 送管/推弹子模块控制逻辑
│   ├── shot.*          # 开火/触发子模块
│   ├── roboarm_motion.*# 机械臂动作序列
│   └── 本文件夹作用.txt
└── user/
    ├── cpu0_main.c      # CPU0主函数（初始化流程与主循环）
    ├── cpu1_main.c      # 第二个核心程序（未使用）
    ├── cpu0_main.h
    └── isr.*            # 启动/中断相关
```

执行器

底盘控制 (guandao)

文件: guandao.c / guandao.h

功能概述：

IMU 串口接收解析（FIFO）、惯导（INS）基础结构、底盘 motor pattern、PWM/GPIO 控制、IMU 数据解析。

主要接口：

- guandao_init() - 底盘系统初始化
- imu_reset() - IMU 复位
- motion_init() - 运动控制初始化
- set_motion() - 设置运动状态

- `get_imu_yaw()` - 获取 IMU 偏航角
- `INS_UpdatePosition()` - 更新位置信息

主要算法：使用比较经典的惯性导航算法，使用四元数，一阶滤波器等，获取每个瞬间的加速度，实现定位功能，实际上因为积分运算和采样频率不够，以及底盘电机没有编码器，只用IMU无论如何定位都会有误差（精度在10CM这样），这样的精度是无法抓取的，最后定位工作还是靠与视觉融合定位。但是维特智能的位姿角度参数很好，可以直接使用。考虑到备赛时间和比赛时间限制，最后没在底盘采用PID算法。

推送装置 (push)

文件：`push.c` / `push.h`

功能概述：

推管/送弹逻辑（编码器读数判断极限、PWM 控制、方向 GPIO），实现精确的推送控制。

主要接口：

- `push_init()` - 推送装置初始化
- `push_update()` - 状态更新与监控
- `push_forward_and_back()` - 前进后退控制
- `push_set_speed()` - 设置推送速度
- `push_get_position()` - 获取当前位置

主要算法：

编码器闭环控制。

机械臂控制 (roboarm_motion)

文件：`roboarm_motion.c` / `roboarm_motion.h`

功能概述：

机械臂动作序列控制，包括抓取、准备、回位等预设动作，通过调用底层舵机接口实现精确运动控制。

主要接口：

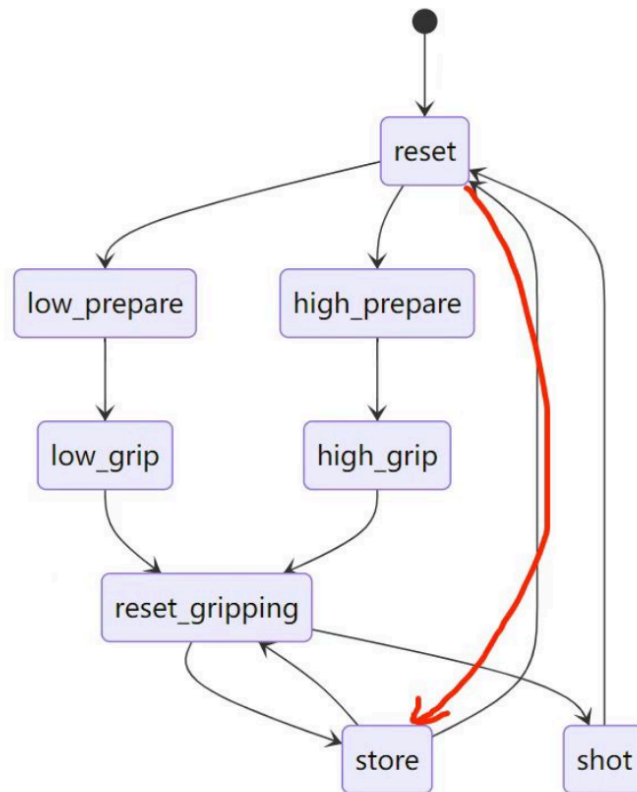
- `roboarm_init()` - 机械臂初始化
- `roboarm_grab()` - 执行抓取动作
- `roboarm_prepare()` - 准备姿态
- `roboarm_reset()` - 回位动作
- `roboarm_set_angle()` - 设置关节角度

- 还有很多

主要算法：

由于机械臂稳定性和分辨率不足，没有使用视觉机械臂动态控制位置和逆运动学分析，而是使用视觉精确找到底盘位置后，调用机械臂状态机抓取。

- 有限状态机



云台和发射控制 (shot)

文件: shot.c / shot.h

功能概述：

开火/触发控制模块，管理摩擦轮速度控制、单发/连发模式、发射时序等。

主要接口：

- shot_init() - 发射系统初始化
- shot_fire_once() - 单发射击
- shot_fire_continuous() - 连发射击
- shot_stop() - 停止射击
- shot_set_speed() - 设置摩擦轮速度

主要算法：

- 由于无刷电机转速对电压比较敏感，这里没有采用开环控制，而是在视觉找定位置后，使用ADC反馈的电压调整PWM输出参数。
- 云台融合视觉，通过前置摄像头看绿灯，使用PID迭代调整位置，最终高台打大本营的精度可以达到3中2（到最后都没时间打出去）。

串口通信及通信协议

概要

本系统在 MCU 与上位机之间采用轻量、可扩展的三层串行协议：Frame 层负责帧边界与完整性校验；Data 层以 TLV（Type-Length-Value）格式组织多个变量；Variable 层负责变量 ID、固定宽度约束与语义映射。该设计兼顾了传输可靠性、协议可演进性与上位机/嵌入式端实现复杂度的平衡。

以下内容同时引用并说明工程中的实现位置：`communicate/protocol_c/frame.h`（frame 层）、`communicate/protocol_c/data.h`（TLV 编解码）、`communicate/protocol_c/protocol_defs.h`（变量与固定宽度表）、`communicate/parser.c`（流式解析与分发）、`communicate/sender.h`（发送封装）。

Frame 层（边界、长度与校验）

帧定义（字节序列）为：

0xAA | LEN | VER | SEQ | CHK | DATA[LEN-3]... | 0x55

- LEN（1 字节）：等于 3 + N，其中 N 为 DATA 字节数（VER+SEQ+CHK 之外的 DATA 长度）。因此 DATA 的最大字节数为 252（0xFF - 3）。
- VER（1 字节）：协议数据版本（与 `protocol_defs.h` 中的 `PROTOCOL_DATA_VER` 匹配用于向后兼容检查）。
- SEQ（1 字节）：报文序列号，用于上位机/MCU 区分重复帧和检测丢包。
- CHK（1 字节）：帧头后到 DATA 前一段的校验（实现文件 `frame.c` 中有校验算法，接收端在解析时会验证，错误返回 `PCMCU_ECHECKSUM`）。
- HEAD/TAIL：头（0xAA）与尾（0x55）作为定界符。

实现要点：

- 使用 `pcmcu_build_frame()` 构建帧并返回完整字节序列；使用 `pcmcu_stream_feed()` 在接收端以流式方式喂入字节缓冲，库会在找到完整帧后回调 `pcmcu_on_frame_fn`。
- 流式解析器使用固定大小的内部缓冲（`PCMCU_STREAM_MAX_BUF`，默认 512）；当缓冲溢出或出现格式错误时，解析器会丢弃最早的字节以保持对“最新数据”的偏好（left-trim 策略）。
- 错误码：frame 层会返回详细错误码（如 `PCMCU_ELEN_INVALID` / `PCMCU_EFRAME_TOO_SHORT` / `PCMCU_ECHECKSUM`），上层应根据需要记录或回报错误。

Data 层 & TLV（变量封装）

Data 层使用 TLV（1B Type, 1B Length, L bytes Value）打包任意多个变量项到 DATA 区域。为减少解析与校验开销，工程同时维护了一个固定宽度表 `VAR_SIZE_TABLE[256]`，当某个变量在表中对应非零值时，接收端会强制要求 L 等于该固定值（避免长度混淆与类型不匹配）。

核心 API（定义在 `data.h`）：

- `data_put_u8/u16le/u32le/f32le()`：写入基础类型为一个 TLV 项。
- `data_put_tlv(buf, cap, w, t, v, l)`：在缓冲 `buf` 的写指针 `w` 处写入一项 TLV，返回新写指针或错误。
- `data_put_var(...)`：根据 `VAR_SIZE_TABLE` 校验固定宽变量并写入；若长度与表不匹配，返回 `DATA_ESIZE` 错误。
- `data_encode(msg, ver, tlv_bytes, tlv_len, out_buf, out_cap, &out_data_len)`：在给定 tlv 字节序列情况下，构建 DATA 区域（含消息类型/版本等）供 frame 层封装。
- `data_decode(data, data_len, &out_msg, &out_ver, on_tlv_cb, user)`：解码 DATA 中的所有 TLV，每遇到一项即调用 `on_tlv_cb(t, v, l, user)`；回调返回非 0 时可提前中止解析。

设计与鲁棒性要点：

- 对于固定宽变量，务必通过 `data_put_var` 或 `data_put_var_f32` 等接口构建，这样编解码两端长度约束一致。
- `data_validate_tlvs()` 可用于对未知/外部数据做快速一致性检查（检查边界、长度与不越界）。

Variable 层（VAR ID 与语义）

变量 ID 与固定宽度定义在 `protocol_c/protocol_defs.h`，该文件由生成脚本维护。每个变量包括：

- 名称（宏名，如 `VAR_FRICTION_WHEEL_SPEED`）
- ID (0..255)
- 固定宽度（若适用，例如 `float32` 占 4 字节）

注意事项：

- 若 `VAR_SIZE_TABLE[t] == 0` 则该变量为变长（上位机须自行写入 L 字段且接收端不强制长度）；若非零，上位机必须发送长度等于表中值，否则 `data_put_var / data_decode` 将报错（`DATA_ESIZE`）。
- 对于请求/响应模型（例如请求 `VAR_GET_IMU_YAW`，MCU 回包 `VAR_IMU_YAW`），建议使用 SEQ 字段与 `VAR_OK/VAR_ERROR` 做双重确认，以支持重发/去重逻辑。

完整变量表参见仓库：`electric_control/ele_control/protocol_vars.csv`。

解析与分发（在 MCU 端的实现细节）

核心流程（基于 `parser.c` 的实现）：

1. 串口中断/底层驱动将接收字节写入软 FIFO（ISR 中只做最小处理）。
2. 主循环或专用任务从 FIFO 中批量读取字节并调用 `parser_feed_stream(data, len)`。
3. `pcmcu_stream_feed()` 在内部累积字节并在发现完整帧时回调 `on_frame_callback(frame, frame_len, user)`。
4. `on_frame_callback` 调用 `pcmcu_parse_frame_data()` 抽取 DATA 字段，然后调用 `data_decode()` 遍历 TLV 项。
5. `data_decode` 在遇到每一项 TLV 时，触发 `on_tlv_callback(t, v, l, user)`；该回调负责将变量分发到具体模块（底盘/推送/射击/机械臂等），并将需要的响应写入响应缓冲（例如 `add_response_to_buffer`）。
6. 当前帧处理完毕后，若响应缓冲非空，调用 `sender_send_multiple_tlv()` 将所有响应打包并通过发送回调写出串口。

实现注意点：

- TLV 回调（`on_tlv_callback`）应尽量短小，不要在回调中做耗时操作（例如长时等待外设），以避免阻塞解析器线程；对于需要长时间运行的动作，应把请求转换为内部任务或事件队列，由主循环/专用任务异步执行并在完成时通过 `sender_send_tlv` 上报结果。
- 响应合并：将多个响应放在一个 DATA 中一次性发送（`sender_send_multiple_tlv`），可以减少串口开销并保证事件一致性（同一帧响应）。
- 异常处理：对 `data_decode / pcmcu_parse_frame_data` 返回的错误码，应记录并在必要时回传 `VAR_ERROR` 以便上位机诊断。

user/cpu0_main.c 执行流程说明

初始化阶段

1. 基础初始化：

- clock_init() - 时钟初始化
- debug_init() - 调试串口初始化

2. 协议与解析器初始化：

- sender_init(sender_callback, NULL) - 发送器初始化
- parser_init() - 解析器初始化

3. 模块初始化：

- guandao_init() - 底盘初始化
- push_init() - 推送模块初始化
- roboarm_init() - 机械臂初始化
- shot_init() - 射击模块初始化

4. 等待其他核就绪：

- cpu_wait_event_ready()

主循环

```
while (1) {  
    // 从串口环形缓冲读取数据  
    debug_read_ring_buffer(read_data, 32);  
  
    // 数据解析与处理  
    if (有数据) {  
        parser_feed_stream(read_data, fifo_data_size);  
    }  
  
    // 可选：周期性发送心跳  
    // sender_send_u8(VAR_HEARTBEAT, 0x00);  
}
```

设计要点：将 IO/外设初始化与协议栈初始化放在主函数前期，主循环仅负责把串口收数据交给解析器。

附录：硬件 IO 映射

IMU（串口）：

- **RX/TX:** IMU_RX_PIN = UART3_RX_P15_7 , IMU_TX_PIN = UART3_TX_P15_6
- **波特率:** 115200

上位机，DEBUG接口（串口）：

- **UART0**
- **波特率:** 115200

底盘电机控制：

GPIO

- FRONT_LEFT_PIN1 = P02_2 , FRONT_LEFT_PIN2 = P10_1
- FRONT_RIGHT_PIN1 = P02_1 , FRONT_RIGHT_PIN2 = P00_2
- BACK_LEFT_PIN1 = P11_10 , BACK_LEFT_PIN2 = P11_11
- BACK_RIGHT_PIN1 = P10_3 , BACK_RIGHT_PIN2 = P11_12

PWM

- FRONT_LEFT_PWM = ATOM1_CH6_P02_6
- FRONT_RIGHT_PWM = ATOM1_CH5_P02_5
- BACK_LEFT_PWM = ATOM1_CH3_P02_3
- BACK_RIGHT_PWM = ATOM1_CH4_P02_4

推送模块：

- DIRECTION_PIN = P13_2
- SPEED_PWM = ATOM3_CH0_P13_3
- ENCODER_A_PIN = TIM2_ENCODER_CH1_P33_7
- ENCODER_B_PIN = TIM2_ENCODER_CH2_P33_6
- **编码器：** TIM2_ENCODER

舵机控制，PWM 通道：

- DI_PWM = ATOM0_CH2_P00_3
- DABI_PWM = ATOM0_CH3_P00_4
- ZHONGBI_PWM = ATOM0_CH4_P00_5
- XIAOBI_PWM = ATOM0_CH5_P00_6

- SHOUWAN_PWM = ATOM0_CH6_P00_7
- GRIPPER_PWM = ATOM0_CH7_P00_8

无刷电机控制：

- SHOT_FRONT_LEFT = ATOM2_CH2_P11_3
- SHOT_FRONT_RIGHT = ATOM2_CH1_P11_2
- SHOT_BACK_LEFT = ATOM2_CH6_P13_1
- SHOT_BACK_RIGHT = ATOM2_CH5_P13_0

电压反馈：

- ADC_CHANNEL = ADC1_CH5_A21