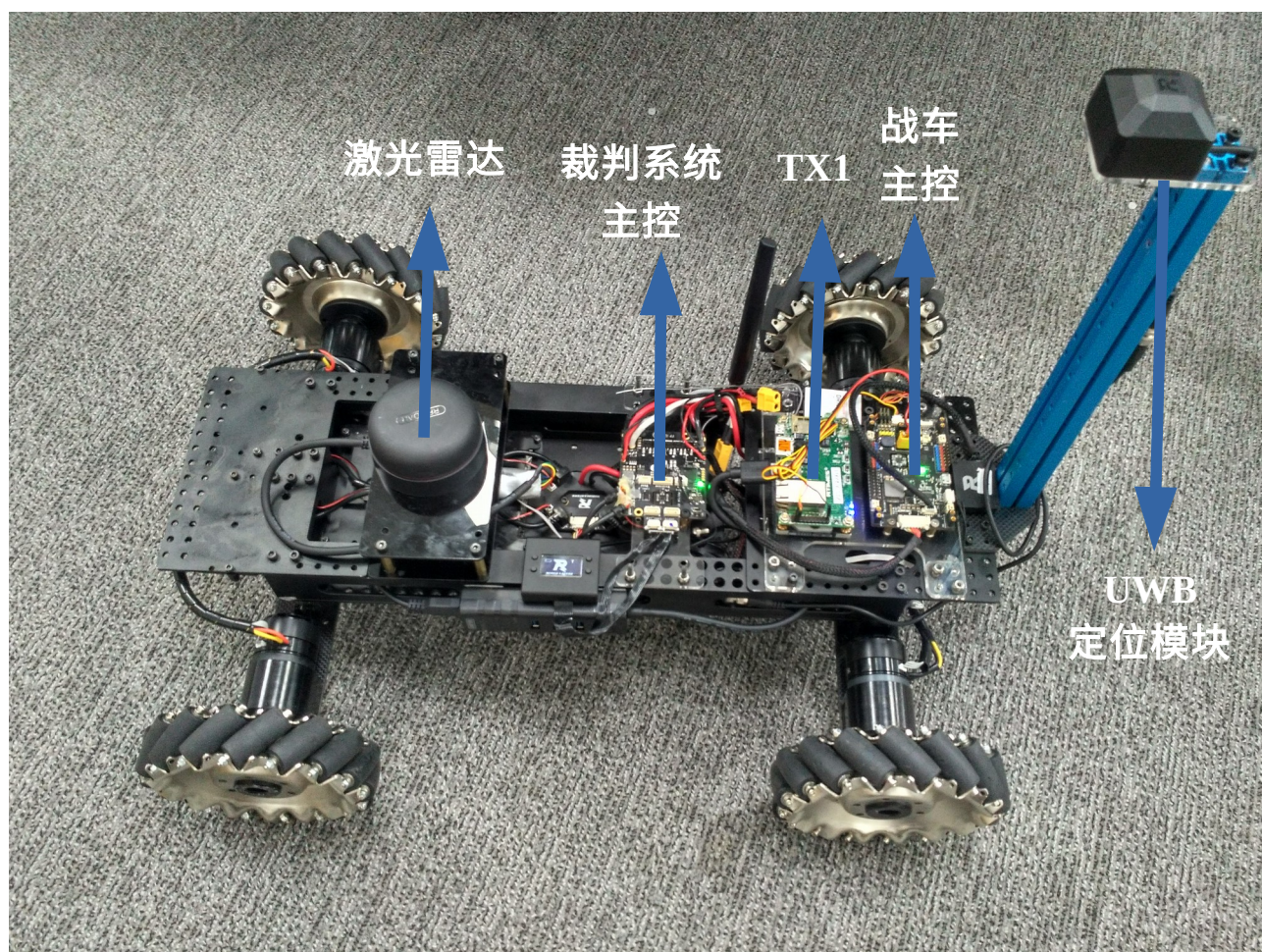


# 嵌入式

第一阶段整车装配：



针对比赛实现的功能：

底层（STM32）：

- 底盘速度控制（与上层 move\_base 结合）、相对/绝对位置控制（与上层视觉伺服结合）
- 云台相对位置控制、绝对位置控制（与上层视觉伺服结合）

上层（TX1）：

- 定点导航（move\_base navigation）

通信：

- STM32->TX1（串口）：底盘实时里程、底盘实时速度、云台位置、云台速度、系统健康状态（看门狗错误位）

