

野狼队电控代码规范V3.0

代码的规范会从 变量、函数、项目工程等三个层面来进行说明讲解

变量

)

变量命名

变量的命名直观地影响到你团队成员阅读你代码的心情,也影响效率!

• 原则一: 通俗易懂

例如:数据缓冲区 Data_Buff

禁止出现 int a 或 int aa等单字母,甚至拼音或数字作为变量来命名

• 原则二:严谨美观

例如:电机速度 MotorSpeed 或者 Motor_Speed (起伏错落有致) 尽量避免出现 MOTORSPEED(全大写)或 motorspeed(全小写

专有名词缩写尽量全大写 CAN USART PID...等

• 原则三: 文明和谐

例如: shabi ribenguizi...等

不允许出现带有 侮辱性 政治敏感 类 词语作为变量名

• 原则四: 意义明确

例如: Motor[Left].pwm 左轮电机输出pwm值(在控制电机函数里) (不得出现与该函数无关的变量名作为关键的变量)

变量的运用

合理运用变量可以减少你的代码因数据错乱而产生的bug的次数

• 原则一: 声明清晰

杜绝隐式声明 (Warning)

方法1: 跨文件调用的变量可以采用结构体的方式

方法2: 一般在头文件(.h) 加extern全局声明 可实现跨文件调用

• 原则二:初值确定

杜绝出现变量垃圾值(第一次声明常出现在未赋值情况)

方法: 在源文件(.c)第一次调用前尽量赋予初值 0(即int data = 0;代替

int a;)

• 原则三:以局替全

避免过多使用全局变量,会使MCU工作负载加大

全局变量是定义在函数外部,存储于静态存储区,直到程序文件运行完才会释

放回收

局部变量是定义在函数内部,直到该函数运行完才会回收释放

危害: 全局变量容易在运行过程中会介于主程序与中断之间 处理不当会出现

数据错乱

矛盾点: 全局可以通过Keil仿真看到值, 而局部不行

建议:平衡使用,不宜过多

• 原则四: 局全不重

局部和全局变量不得重名(运行过程中,函数会以局部变量为主来运行)

函数

函数的命名

与变量名命名方式类似

• 原则一:作用明确(两点:什么设备 做什么)

例如: CANSend_Msg() CAN发送报文 M3508Set_Current M3508电机设置电流值

• 原则二:参数易整

对于函数尽可能方便自己修改参数,通过形参传递(直接修改形参达到配置的

目的)

例如: void USART1_Init(int16_t BaudRate) 在调用时就可以很方便 void USART1_Init(115200) void USART1_Init(128000)

• 原则三:格式清晰

花括号需要一一对应,提高易读性。

```
* @brief 更改机器人控制来源

* @param void

* @retval None

*/

void Robot_ChangeControlSource(ControlSource_t controlSource)

if (Robot.ControlSource != controlSource) //发生模式跳变,重置。

Robot_Reset();

}

Robot.ControlSource = controlSource;
```

函数的调用

• 原则一: 严谨合规

严格遵循头文件声明,源文件定义,再调用的流程

• 原则二: 同源存放

关于同一设备的函数尽量都在同一个源文件存放

```
rpedef.h Task_Creat.c Task_Control.c Chassis_motor.c Chassis_motor.h
    #define CHASSIS WHEELBASE CR (CHASSIS WHEELBASE LR/Z.UI)
    /* 底盘中心到云台距离 */
                                                                       底盘电机源文件
   #define CHASSIS CLOUD OFFSET X 0.0f
#define CHASSIS CLOUD OFFSET Y -185.0f
    /*电机编号*/
    #define RightFront 0
    #define LeftFront
   #define LeftRear
    #define RightRear 3
    /* 底盘电机 */
6 typedef struct{
    uint16_t lastAngle; //上次的角度
int32_t totalAngle; //累积总共角度
int16_t turnCount; //转过的圈数
incrementalpid_t pid; //电机pid
uint8_t C620UpdateFlag; //信息读取更新标志
uint16_t C620UpdateFrame; //帧率
uint8_t C620OffLineFlag; //设备离线标志
                                                                                        关于底盘电机的函数
6 extern M3508s_t M3508[4];
7 void M3508_getInfo(CanRxMsg RxMessage);
    void M3508 setCurrent(intl6 t id1, intl6 t id2, intl6 t id3, intl6 t id4);
void M3508 Speed settlement(float Vx, float Vy, float VOmega, intl6 t *Speed);
```

• 合理嵌套

在实际项目中会有很多函数相互嵌套,但是不能将用于初始化或者传递配置的函数来进行嵌套

错误示例: (循环配置) 会导致异常

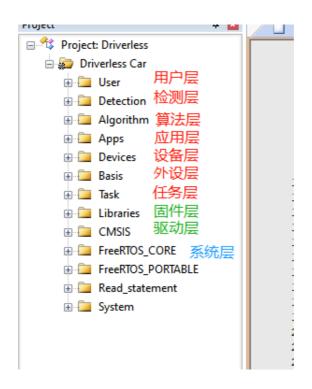
一些函数在整个程序中只需要执行一次,就不要让其重复多次执行,影响程序逻辑;

(接收数据、数据采样等)需要重复执行的函数,则需要设置软周期执行,甚至死循环内执 行。

项目工程

项目文件分层

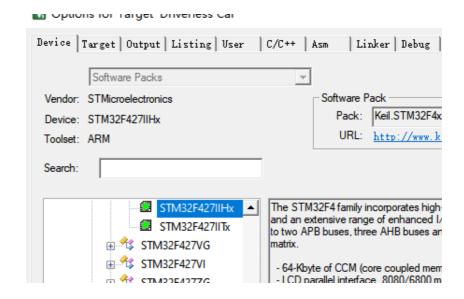
有利于提高debug效率,同时便于实现程序功能



项目名字与魔术棒配置

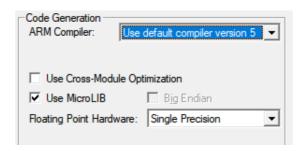
• 芯片选型

自行根据板子选择

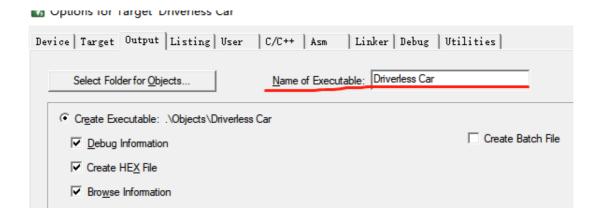


• 编译器选择(AC5)

勾选Use MicroLIB



• 项目名字(杜绝中文)

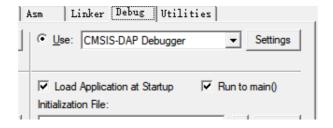


• C/C++配置

Preprocessor Symbols Define: USE_STDPERIPH_DRIVER Undefine:	R.STM32F427_437xx <u>所洗収动宏</u>	
Language / Code Generation		
Execute-only Code	Strict ANSI C W	amings: All Wamings 🔻
Optimization: Level 0 (-00)	Enum Container always int	☐ Thum <u>b</u> Mode
Optimize for Time	Plain Char is Signed	No Auto Includes
Split Load and Store Multiple	Read-Only Position Independent	▼ C99 Mode
✓ One ELF Section per Function	Read-Write Position Independent	✓ GNU extensions
Include Paths Misc Controls	Periph_Driver\inc;\Libraries\CMSIS\Device\	ST\STM32F4xx\Include;
	14.fp.sp -D_MICROLIB -g -O0apcs=interwork Periph_Driver/inc -l/Libraries/CMSIS/Device	

• Debug选项配置(下载器依据自己用的选择,红线必须勾上)

CMSIS-DAP Cortex-M Target Driver Setup



Debug | Trace | Flash Download | Pack Download Function RAM for Algorithm LOAD C Erase Full Chip V Program Erase Sectors
 Verify Start: 0x20000000 Size: 0x00001000 C Do not Erase Reset and Run Programming Algorithm Description Device Size Device Type Address Range STM32F4xx 2MB Flash 2M On-chip Flash 08000000H - 081FFFFFH Size: Start:

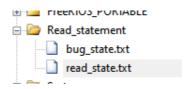
• 适配协作

野狼队电控代码规范V3.0 7

Remove

Add

说明文件帮助团队其他成员理解你的代码



进阶规范

typedef命名规则

• 用名词或名词短语命名、使用全称避免缩写,除非缩写已是公认的约定,如 URL、 HTML

} MyFirstName_u;

注释规范

• 文件头注释

注释格式不必统一但必须注明: 名称、版本号、生成日期、作者、模块目的/功能、主要函数

及其功能、修改日志等。

例:

/*

- * @file a.c
- * @author
- * @version V1.1
- * @date 2018/11/23
- * @brief

*

- - * @attention

*

*/

• 函数头注释

注释格式不必统一但必须注明:**函数的目的/功能、输入参数、输出参数、返回值、调用 关系(函数、表)等。例**:

/**

* @brief 函数作用

- * @param [in] arg1 必要说明
- * [in] arg2 必要说明
- * @retval 必要说明

*/

• 代码注释

注释应该在每次代码结构不是琐碎的时候出现,或者每次读者不容易理解计算公式的时 候。

注释必须使用:"/* */",("//")仅用于临时注销代码行

对代码的注释应放在其上方或右方(对单条语句的注释)相邻位置,不可放在下面,如放于上方则需与其上面的代码用空行隔开。3.4、有多重嵌套时,在程序块的结束行**右方加注释**标记,以表明某程序块的结束**:**

排版规范

- 对齐统一用空格,缩进空格数为 2
- 单行语句不能超过 80 字符

```
const wint16_t M6020MiniAng=(M6020_RANGE/2); /*6020目标角度范围内的最小值*/
 const uint16_t M6820MaxAng=(MOTOR_MAX_ANGLE-M6820MiniAng);
/*-----LOCAL-FUNCTIONS-PROTOTY
static void M3588_gotMossage(CanRoMsg RoMessage);
static void M2006_gotMossage(CanRoMsg RoMessage);
static void M6020_gotMessage(CanRoMsg RoMessage);
static void M6023_gotMessage(CanRoMsg RoMessage);
static void M6020 setCurrent(CAIX e CAIX);
static void M6020 setTargotAngle(uint8 t M5020 ID, int16 t DR16 chx);
static void M6020 setLimitAngle(uint8 t M5020 ID, int16 t *TargotAngle);
    Motor.M6828[8].medianAngle = 4888;
    Motor.M6020[1].modianAngle = 4000;
Motor.M6020[2].modianAngle = 4000;
Motor.M6020[3].modianAngle = 4000;
    Motor.M6020[0].OutPID.maxInput = MOTOR_MAX_ANGLE;
Motor.M6020[1].OutPID.maxInput = MOTOR_MAX_ANGLE;
Motor.M6020[2].OutPID.maxInput = MOTOR_MAX_ANGLE;
Motor.M6020[3].OutPID.maxInput = MOTOR_MAX_ANGLE;
```

如不能拆分需要分行写换行时有如下建议:

- 换行时要增加一级缩进,使代码可读性更好;
- 低优先级操作符处划分新行;换行时操作符应该也放下来,放在新行首;
- 换行时建议一个完整的语句放在一行,不要根据字符数断行示例:

```
if ((temp_flag_var == TEST_FLAG)
&&(((temp_counter_var - TEST_COUNT_BEGIN) % TEST_COUNT_MODULE) >=
TEST_COUNT_THRESHOLD))
{
   // process code
}
```

- 多个短语句(包括赋值语句)不允许写在同一行内,即一行只写一条语句。
- if、for、do、while、case、switch、default 等语句自占一行,且 if、for、do、while 等

语句的执行语句部分无论多少都要加括号{},且{和}各占一行。

- 所有的 if ... else if 结构应该由 else 子句结束; switch 语句必须有 default 分支。
- 逗号、分号只在后面加空格。
- 比较操作符,赋值操作符"="、"+=",算术操作符"+"、"%",逻辑操作符"&&"、"&",位域操作符"<<"、"^"等双目操作符的前后加空格。
- "!"、 "~"、 "++"、 "--"、 "&" (地址操作符)等单目操作符前后不加空格。
- "→"、":"前后不加空格