


扭扭车参数表

项目	参数	备注
CPU	stm32f103rct6+stm32f103c8t6	原装的样品为st的，我司要求一套st的一套对应GD的相应型号，即届时需提供两套源码
陀螺仪	MPU6050	
电机控制	正弦波矢量控制	
电池	动力锂电池	
电池参数	36 v	
低电压报警	电池电量低于15%蜂鸣器报警	
最大电流	15A	
充电电压	42V	
充电电流	2A	
电机功率	250 w	
充电时间	2小时	
最高速度	12km/h(时速达到8km/h开始抬头，时速达到10km/h开始报警)	
承重	120kg	
攀爬能力	15°	
续航里程	20km（根据地形、温度、驾驶方式和载重的不同，距离会有所不同）	
轮胎规格	170mm	
轮胎宽度	45mm	
控制系统	开关, 充电器接口, 主板, 陀螺仪	
电力短缺提示	低于15%	
距离地面距离	30mm	
重力传感器控制	向前, 刹车, 后退, 转弯,	
最小转弯半径	原地转弯/zero	
倾斜保护	前后均为80°，超过80°电机会停止运转	
停机设置	原地放置10分钟未启动，进入停机状态（自动关机）	
指示灯	电池电量指示（电量大于40%显示绿色，20-40%显示黄色，15-20%显示红色，并闪烁）	
	报警提示灯：指示灯说明	
	行驶灯：正常行驶时，灯长亮，车子处于不平衡状态，灯闪	
	按一下：开或者关	
	连续按两下，模式切换（玩家快模式（最高时速12km/h）与初学者慢模式（最高时速6km/h）），快模式置前	

开关	<p>校正平衡 步骤： 解决漂移车电机平衡出错，难控制，或者两边电机不平衡的问题。</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. 关机 2. 把车子放平，两边轮子平衡地面 3. 长按电源按钮5秒，提示灯闪烁三下、蜂鸣器响一声提示进入校正模式，5秒后，提示灯闪烁三下，蜂鸣器长鸣两声，提示校正成功。 4. 重新开机等待几秒即可使用 	
充电口	充电使用	
遥控接口	<ol style="list-style-type: none"> ①开锁键，开机功能 ②锁键，关机功能 ③铃铛键，预留 ④模式切换键，快模式与模式的切换 <p>①+②键，校正平衡功能</p>	
其他	做为临时改动	
开发周期	签订合同之日至2016.05.15止	
要求	<ol style="list-style-type: none"> 1、提供完全开源C语言无库源码，需做详细的中文备注，方便二次开发； 2、程序编写平台为keil4.0/5.0，程序架构规范工整； 3、提供必要的讲解咨询，售后技术服务； 4、我司提供的样品是st的cpu，届时我司要求换成GD的对应型号cpu，故交货时，需交两套源码；（ST与GD的其实没啥本质区别） 5、骑行效果顺畅、舒适，不能低于样机水平； 6、关于样机，在我方指定的硬件平台上或者贵方有更好的硬件平台提供，自行购买，调试成功后，该购买的样机费用由我方给予报销； 7、关于定金，首次合作的承包者，本司不给予先打定金，为了让承包者更用心、真心的为我们做好该项目，本司不会给首次合作的承包者任何的开发前期定金，并且本司期望的是可以长期合作的，做一单就不做的，勿扰； 8、双方签订相关合作开发合同，以及保密协议，本司提供的任何资料以及开发的本项目除本司外，不得销售、转让、赠送给第三方，否则给予追究法律责任； 9、其他细节问题，QQ电话详谈，做细节的修改。 10、不接受以上任何一条者，请勿投简历！ 	
	联系电话：18875924964 QQ：378241803	
额外话	核心部分就是无刷电机驱动+平衡算法，其余的都是一些功能性问题	

另：本司为专门的方案开发公司，有各种渠道方案来源，需要大量的软件、硬件高手加盟，有意愿的可以加入我们的团队，每年都有做不完的项目，也免得各位高手到处找项目做，期待你的加盟！