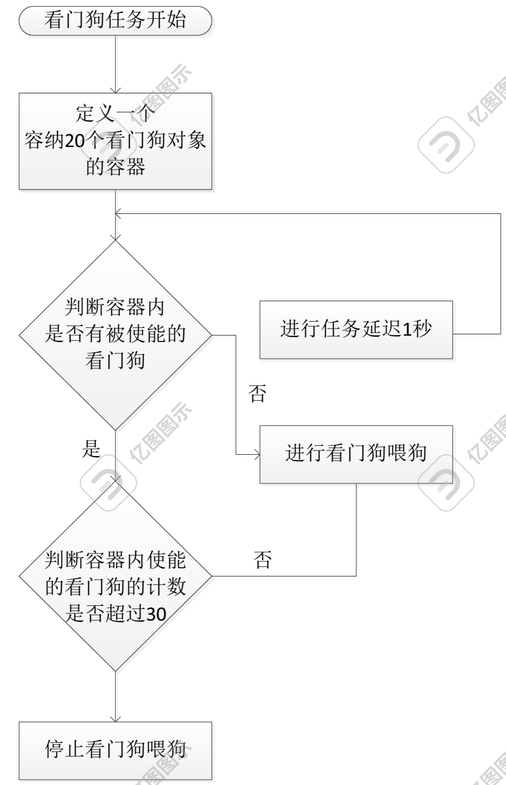
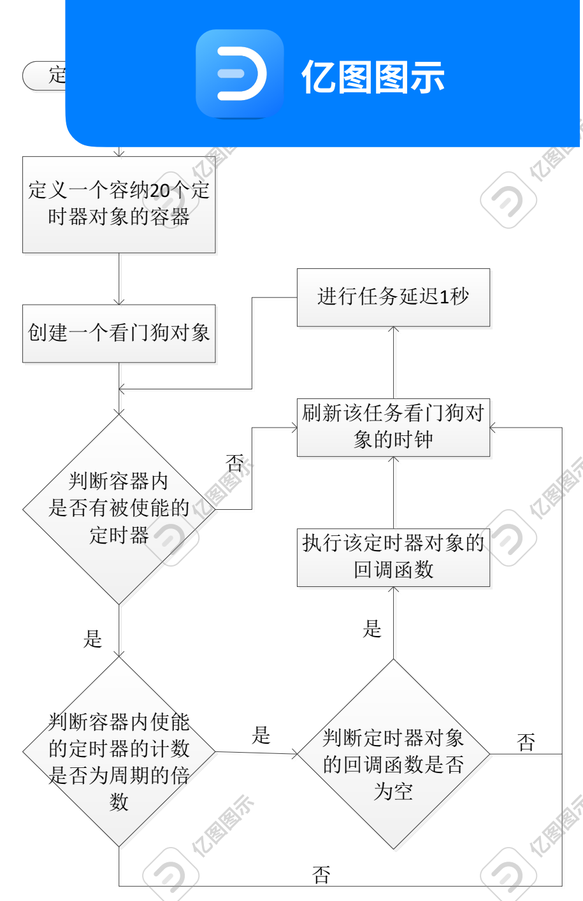
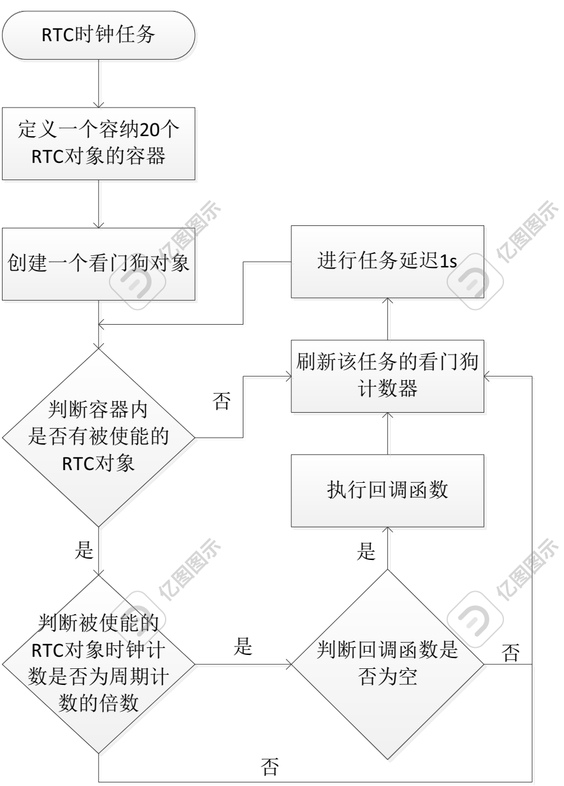
主任务开始
操作系统层
BSP初始化
操作系统层
系统时钟初始化
操作系统层
CPU初始化
操作系统层
内存初始化
用户层
BSP初始化
GPIO输入输出初始化
AD采样初始化
EEPROM初始化
用户层
驱动初始化
I2C初始化
调试打印初始化
文件系统初始化
用户层
任务初始化
温湿度
通信初始化
多参数
通信初始化
IMU
通信初始化
EEPROM
任务级初始化
创建各个从任务
看门狗任务
网络连接任务
定时器任务
RTC时钟任务
心跳包任务
内部参数任务
多参数任务
摄像机任务
IMU任务
工作LED灯闪烁


看门狗任务开始
定义一个
容纳20个看门狗对象
的容器
判断容器内
是否有被使能的
看门狗
进行任务延迟1秒
否
进行看门狗喂狗
是
判断容器内使能
的看门狗的计数
是否超过30
否
停止看门狗喂狗


定义一个容纳20个定
时器对象的容器
创建一个看门狗对象
进行任务延迟1秒
刷新该任务看门狗对
象的时钟
判断容器内
是否有被使能的
定时器
否
执行该定时器对象的
回调函数
是
是
判断容器内使能
的定时器的计数
是否为周期的倍
数
是
判断定时器对象
的回调函数是否
为空
否
否


RTC时钟任务
定义一个容纳20个
RTC对象的容器
创建一个看门狗对象
进行任务延迟1s
刷新该任务的看门狗
计数器
判断容器内
是否有被使能的
RTC对象
否
执行回调函数
是
是
判断被使能的
RTC对象时钟计
数是否为周期计
数的倍数
是
判断回调函数是
否为空
否
否