



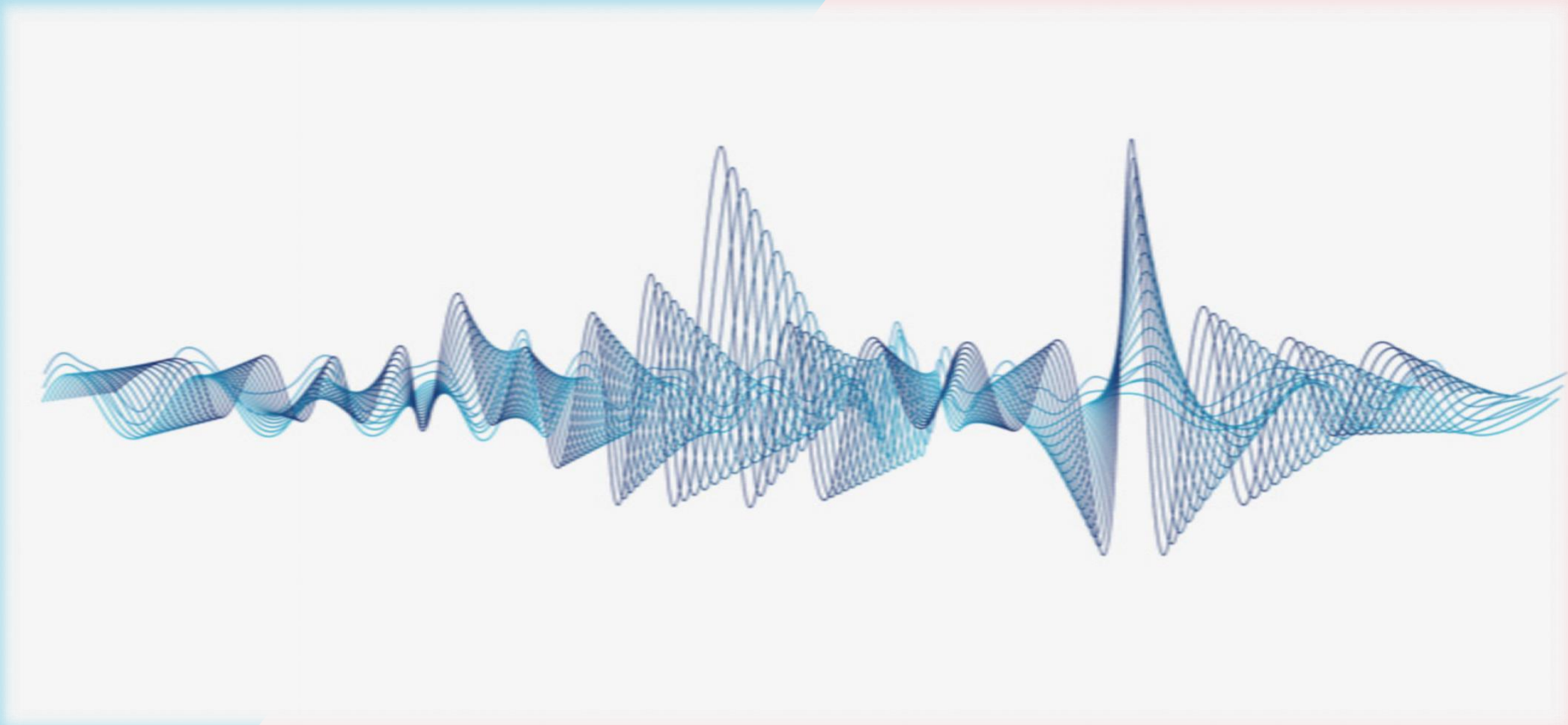
智能小车

小车零件合体

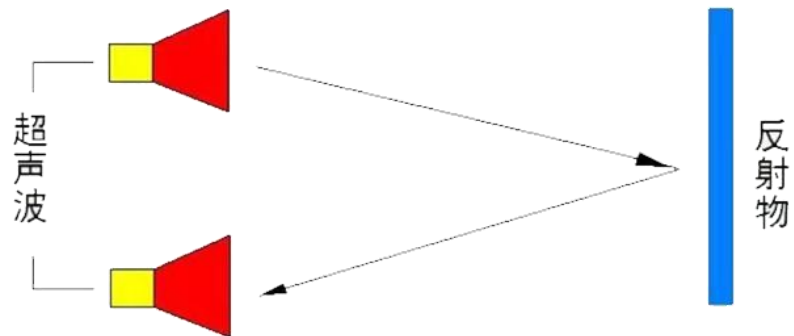
硬件	实物图	管脚	功能
黄色马达		左侧任意电机接口	电机驱动接口
黄色马达		右侧任意电机接口	电机驱动接口
超声波传感器		AD32 AD35	模拟转数字接口



重点知识--超声波是什么

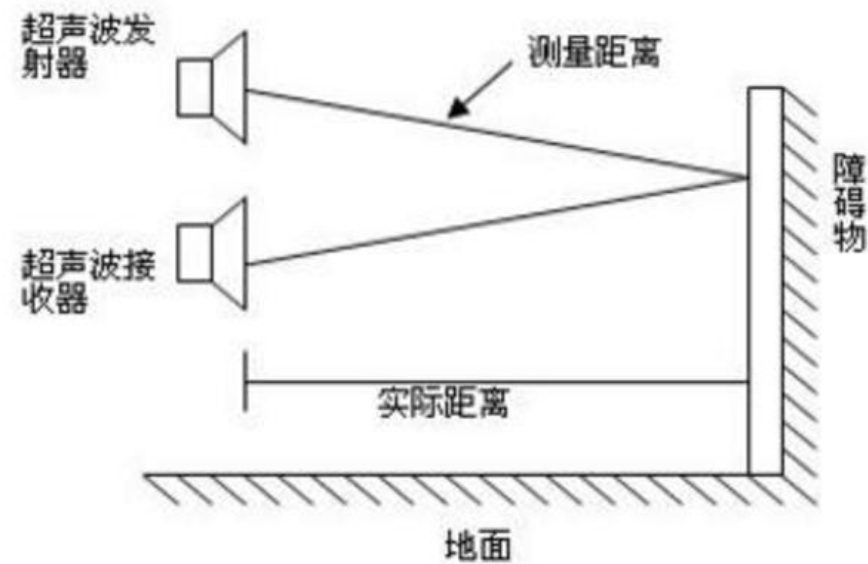


重点知识--超声波如何避障



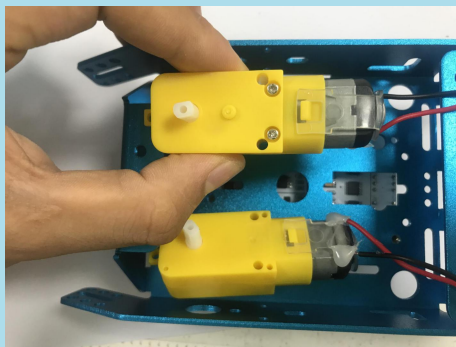
R 接收 receive

T 发送 transmission

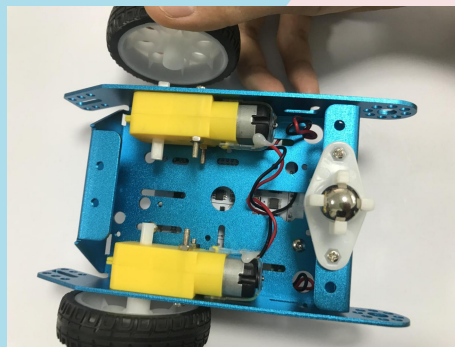


原理

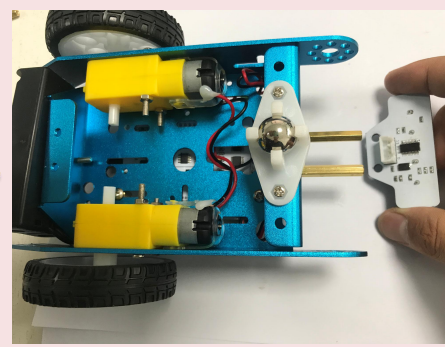
智能小车搭建步骤



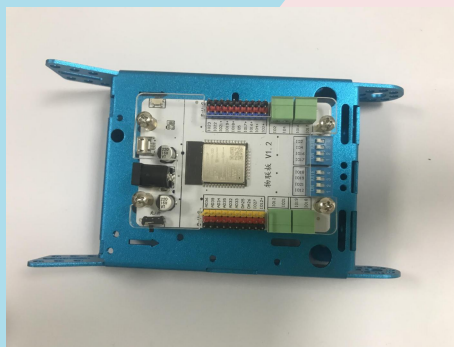
1.安装电机



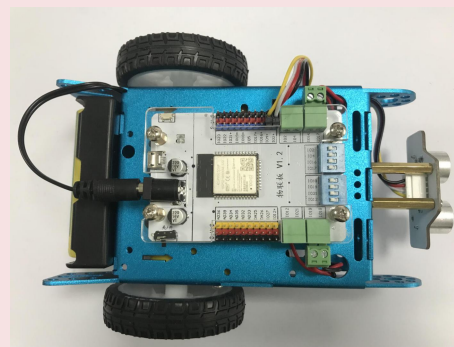
2.安装车轮



3.安装超声波传感器



4.安装人工智能扩展设备



5.安装电池盒和电池



循环和电机驱动



重复执行：
反复执行一个程序



设置电机：
电机控制车轮旋转的速度



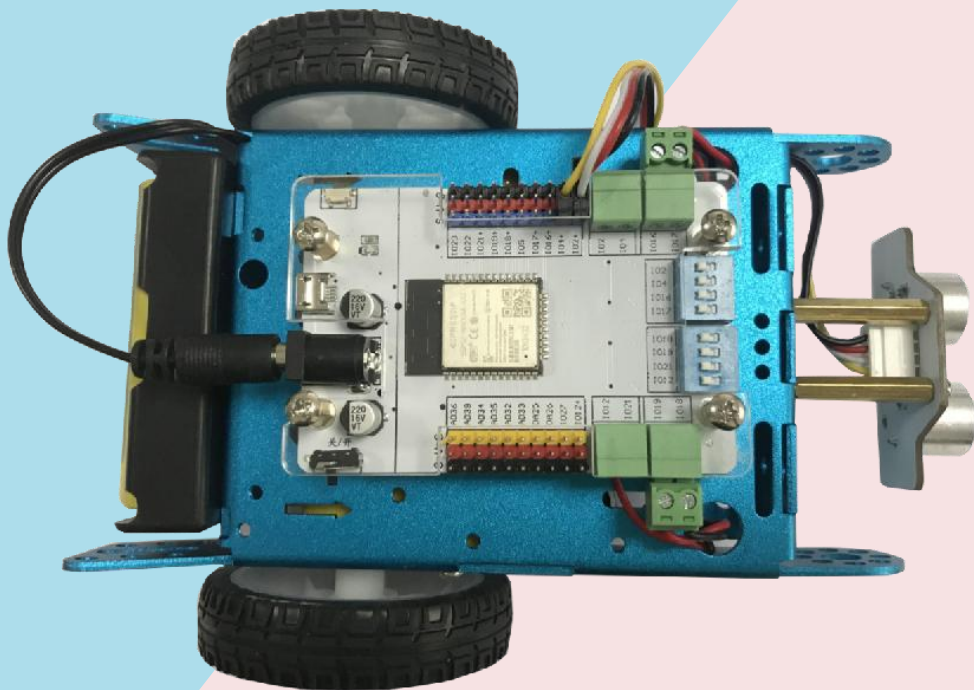
让小车动起来



超声避障车



1. 首先用线把超声波和人工智能实验室扩展设备连接到固定的端口

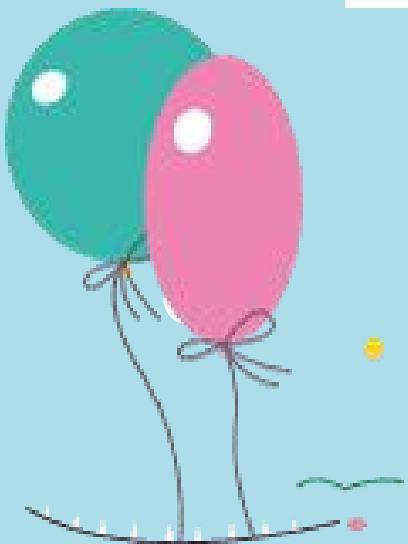


我们已经让小
车动起来了，下面
让我们设计一个智
能小车吧！

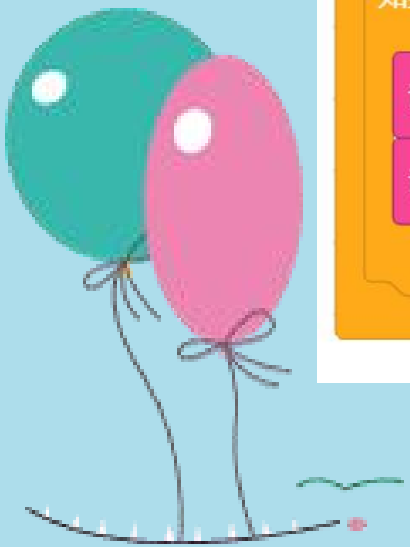


相关程序

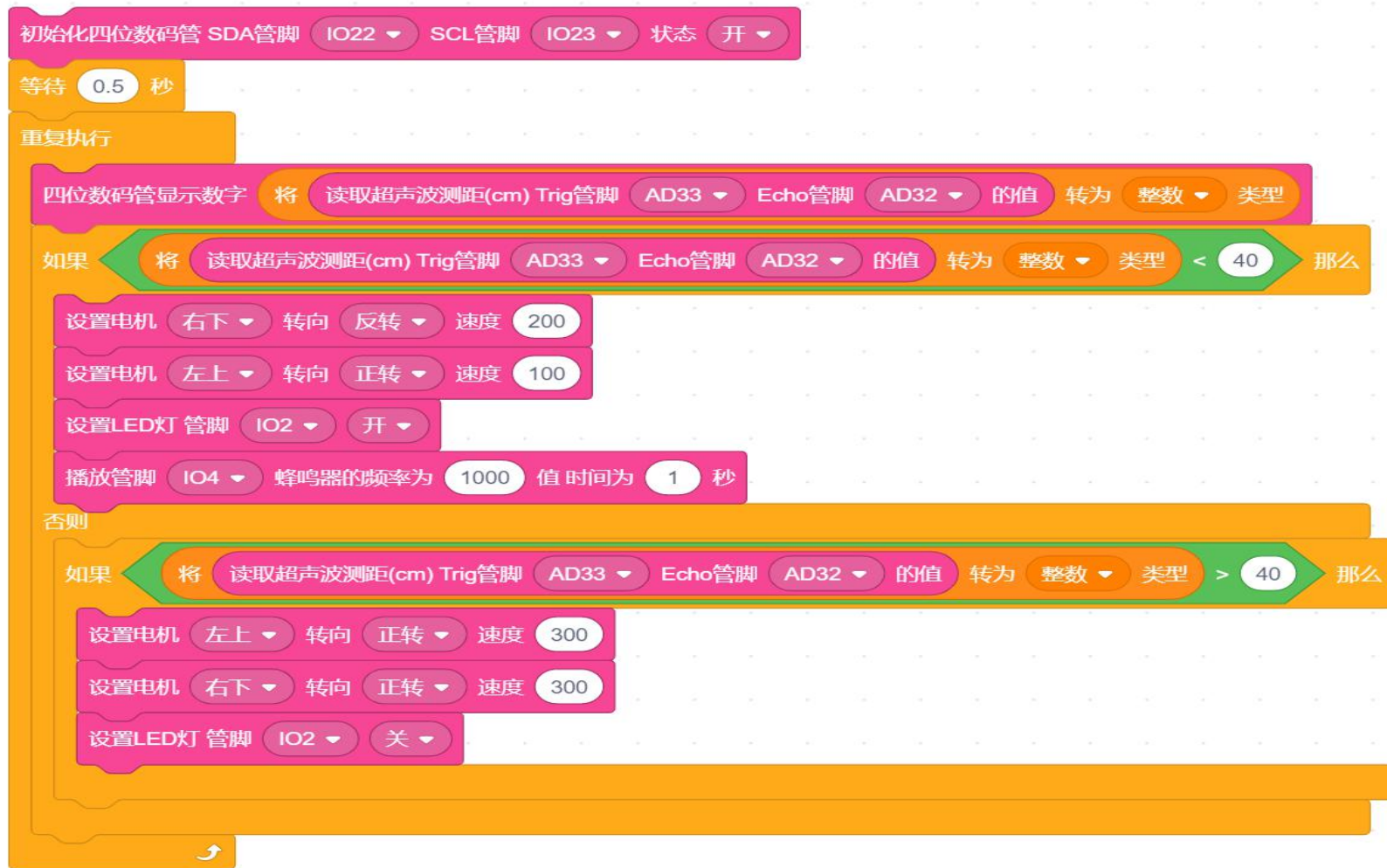
2. 读取超声波数值并将其转化为整数



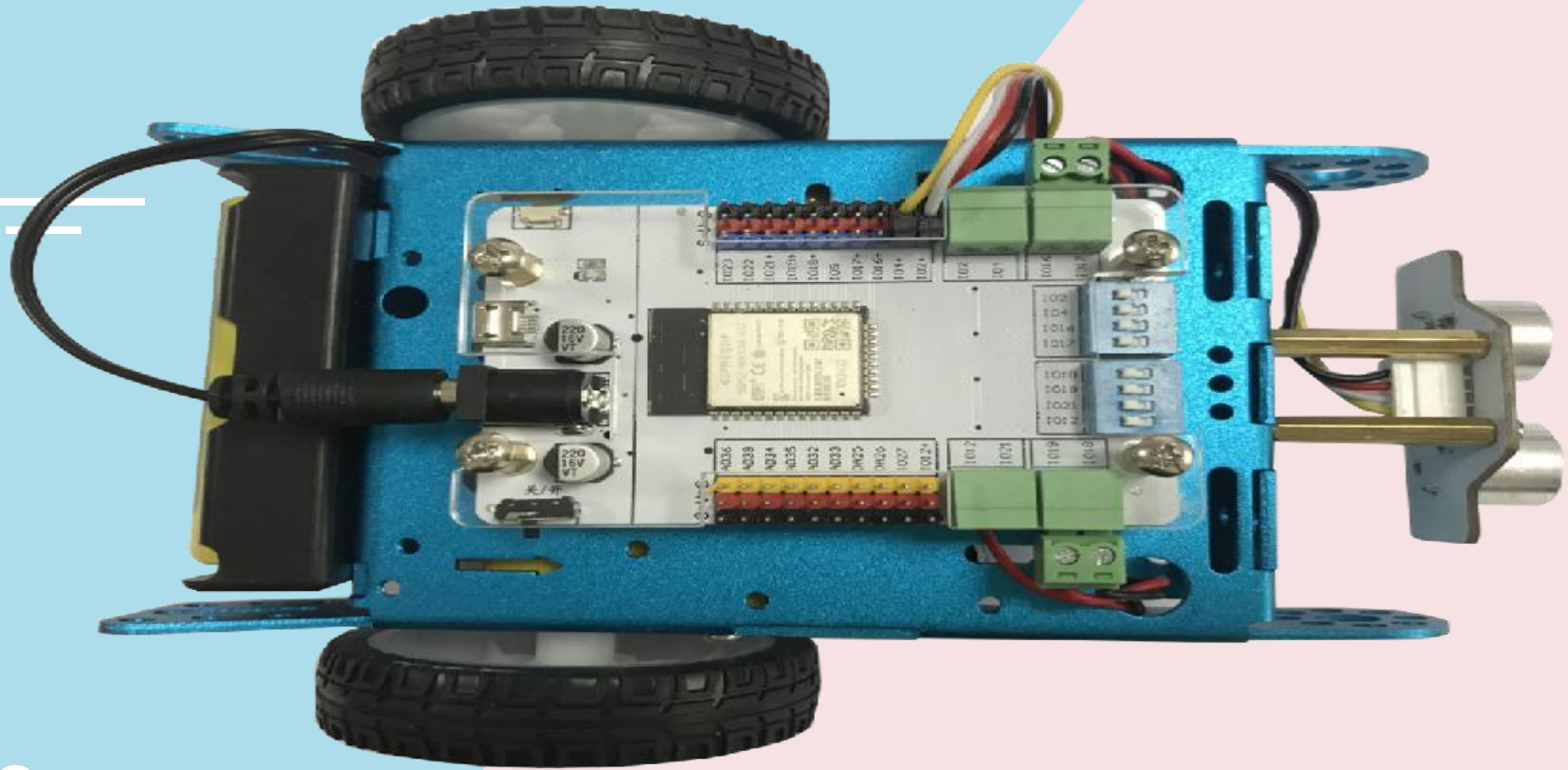
当超声波距离大于40时，电机向右下、左上正转；当超声波距离小于30时。电机向右下反转，向左上正转



完整代码展示



制作作品展示



再见

