距离计算回调函数(输入左轮编码器计数值,输入右轮编码器计数值,输出实时距离)。分层:基础服务层

根据计数值算出运动距离, 实时转速

自动控制回调函数(输入目标距离,输入实时距离)分层:应用层

用if判断目标距离和实际距离的差值,控制小车的运动与停止

目标距离编辑回调函数(输出目标距离):通过读取按键状态对目标圈数进行更改。分层:基础服务层

目标圈数增加

目标圈数减少

确认当前编辑的目标参数, 并把数值输出

自动行走一定距离if版

显示屏显示函数:显示实时 圈数,目标圈数,运动距 离,实时转速。分层:显示 层