**单车智能端硬件程序说明**

第一步：挂载“前端设备代码”目录文件到开发板

第二步：在开发板终端下移动到目录下执行命令

./install.sh //运行脚本装载驱动

./ok //运行程序

输入数字

1 //使用震动触发警报

2 //使用超重警报 超过5KG报警

3 //使用倾角检测，判断单车是否摔倒