

欢迎使用

Mini Radar 超声波雷达

安装调试说明

视频教程：

1. 安装

螺丝清单

活动关节/机架/
铜柱/底座的固定
S023005



X 16



固定Arduino主板
S063004



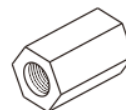
X 4



Arduino主板铜柱
T3006



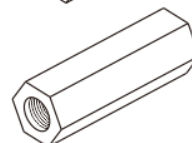
X 4



底座铜柱
T3018



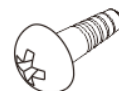
X 4



屏幕/舵机固定螺丝
S042308



X 6



舵机主轴固定螺丝
S042005

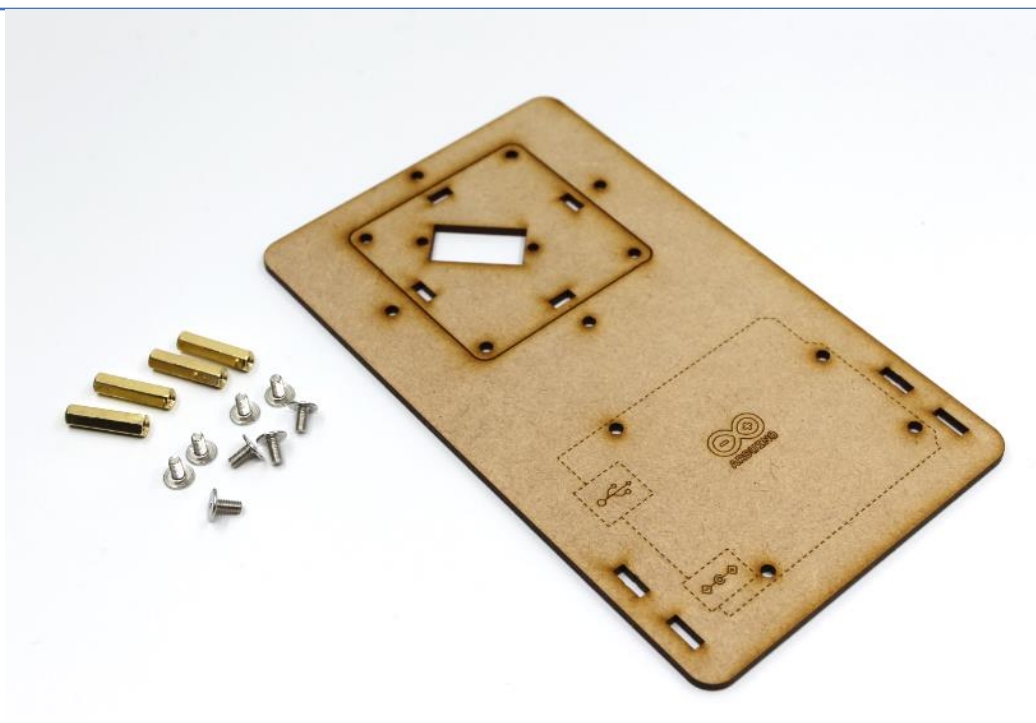


X 1

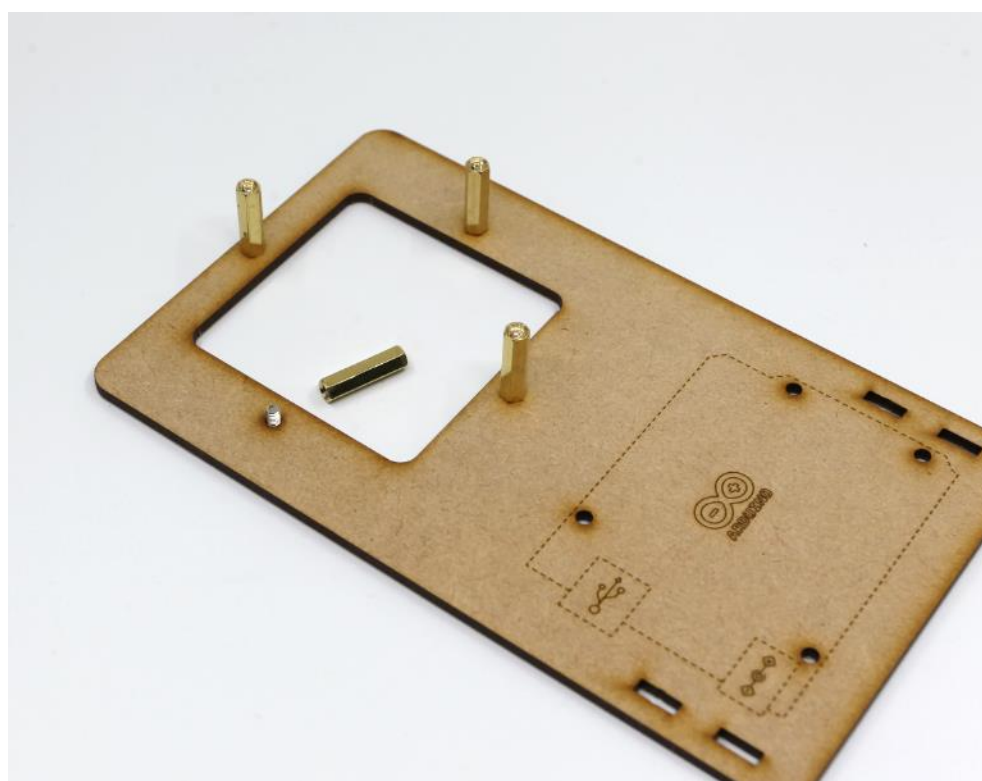


附件包内的螺丝很多种型号，请务必区分清楚再动工。

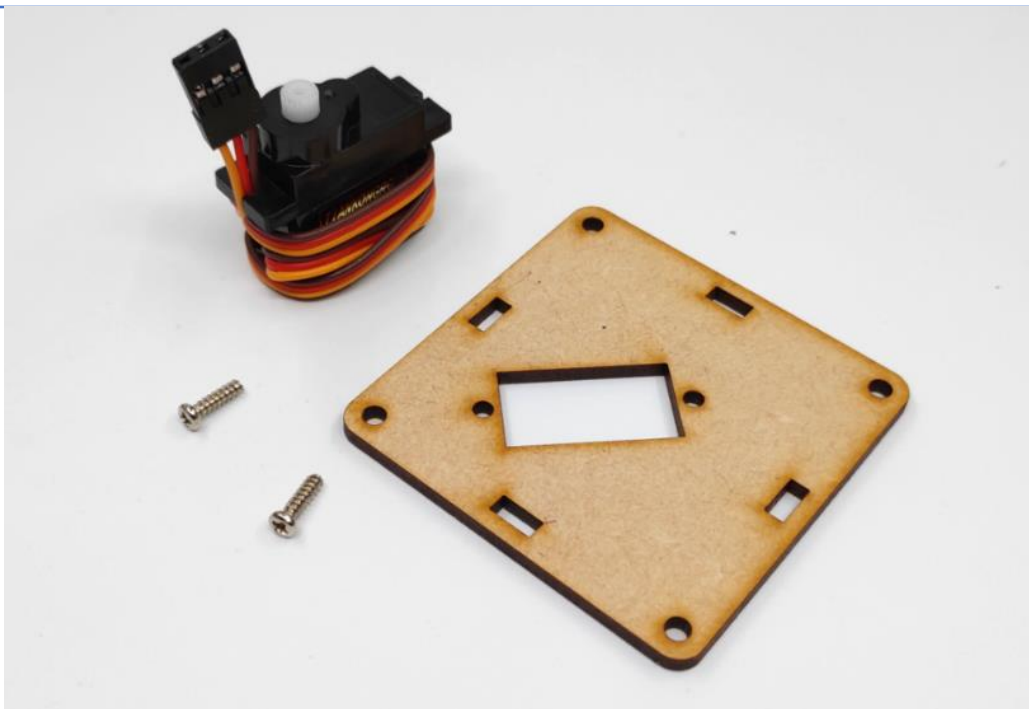
有几种很相近的螺丝，不要混用。



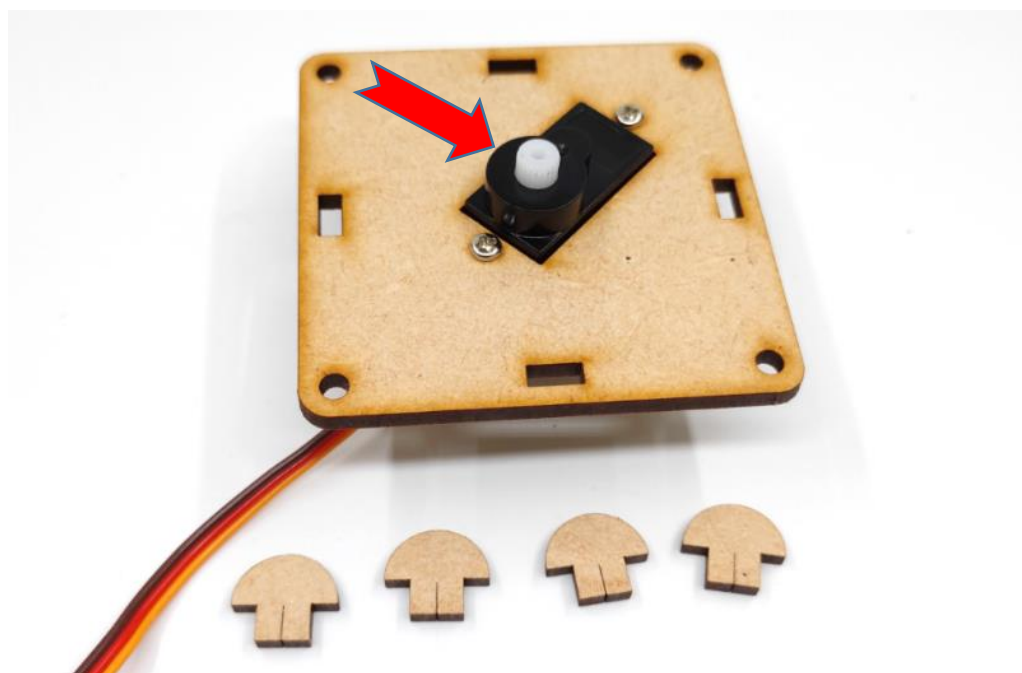
参考图片按照即可，注意文字提示内容。



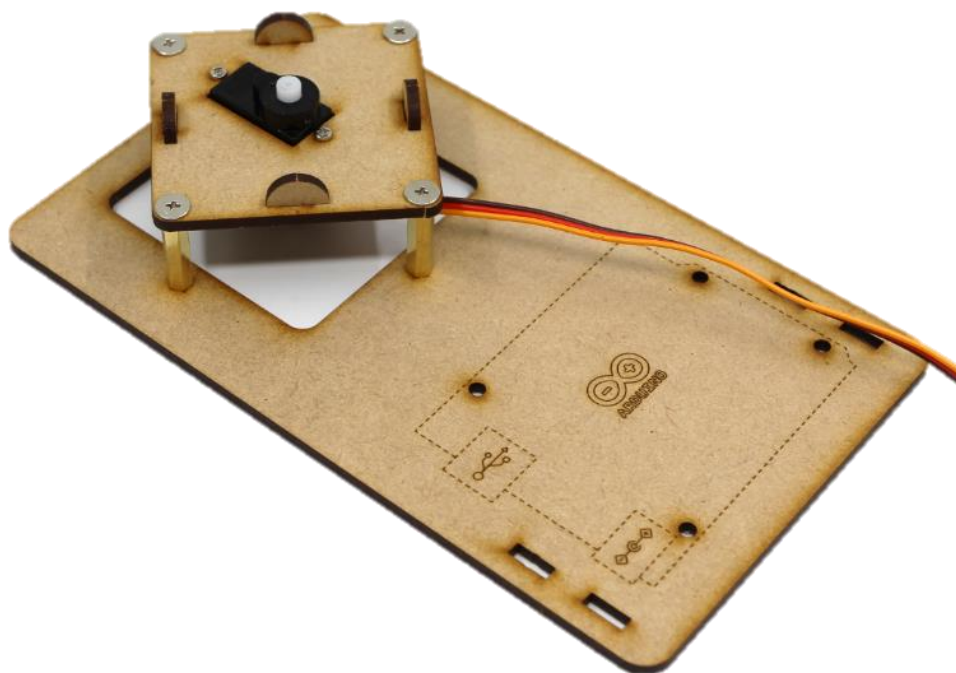
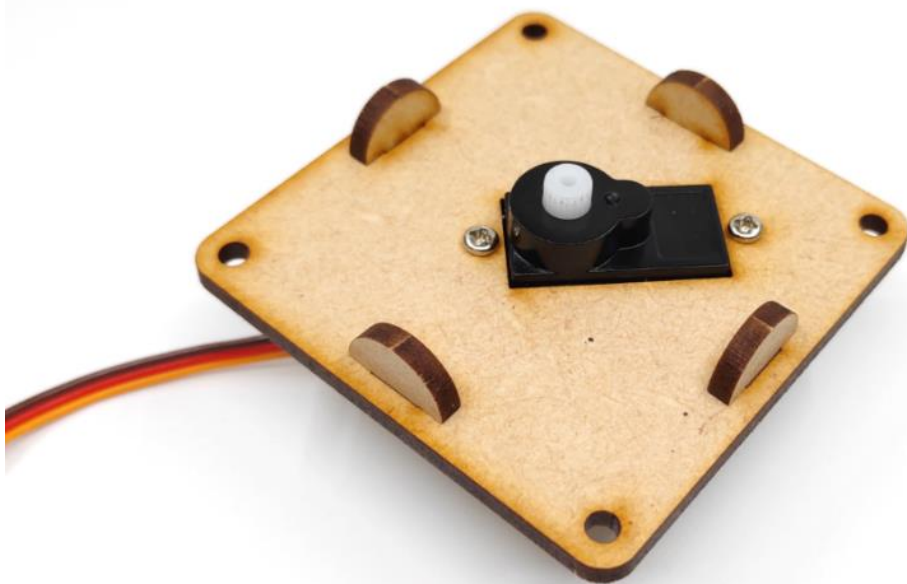
用螺丝从底部固定铜柱

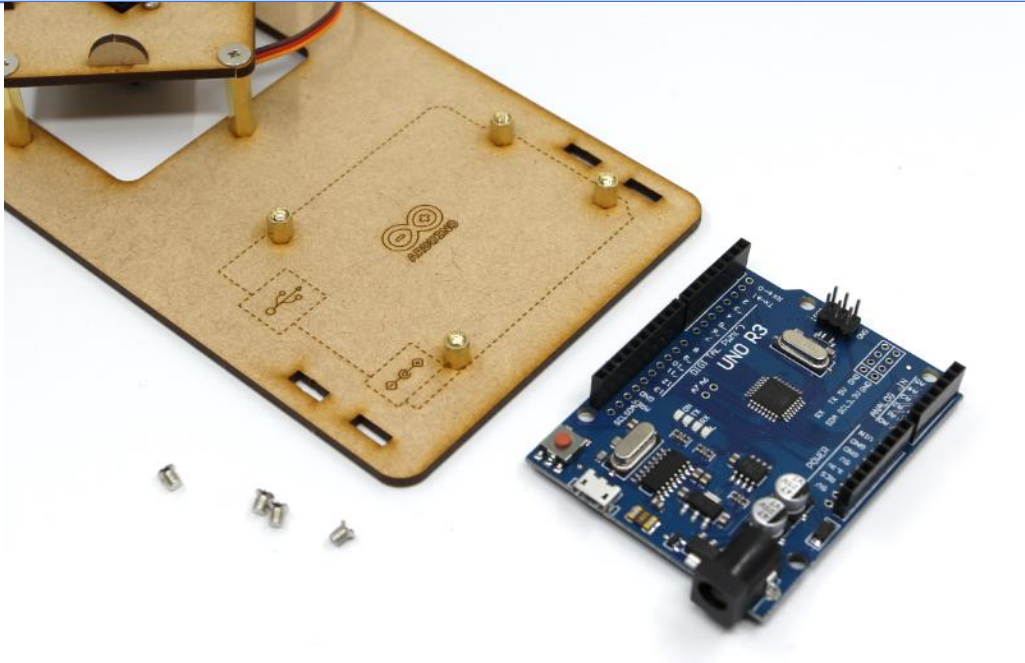


固定舵机的螺丝是小帽粗牙螺丝。

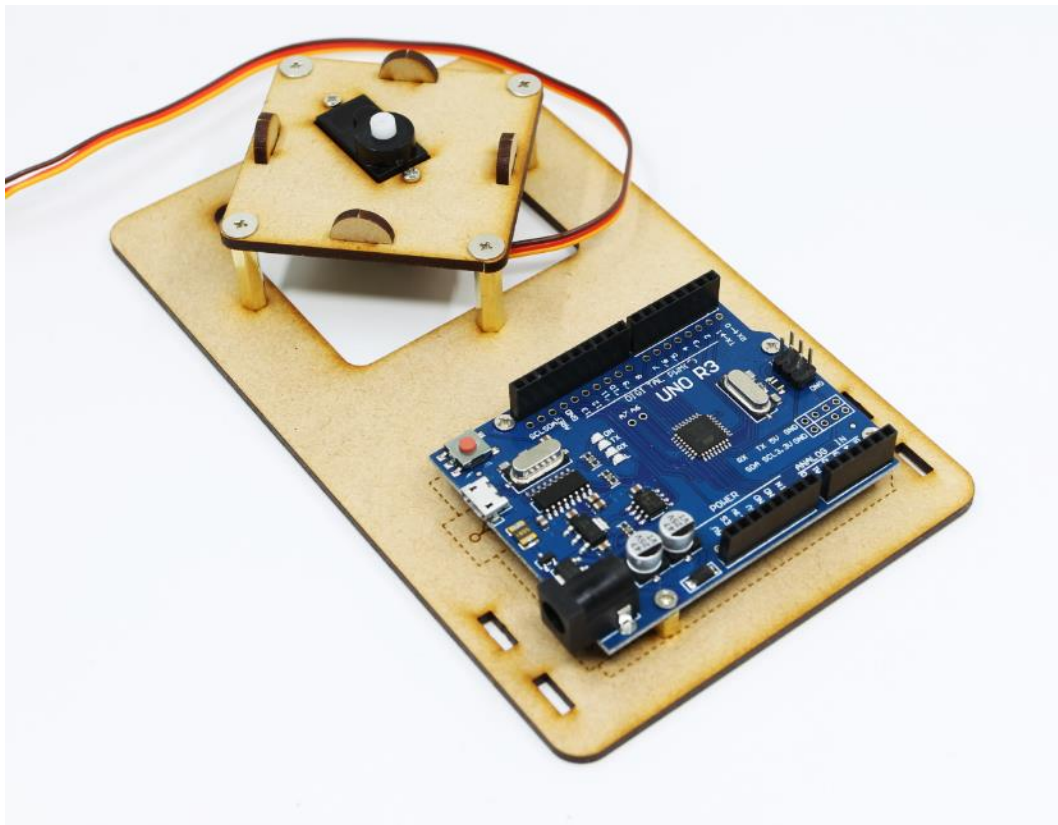


注意：舵机朝向，主轴在底座中心。



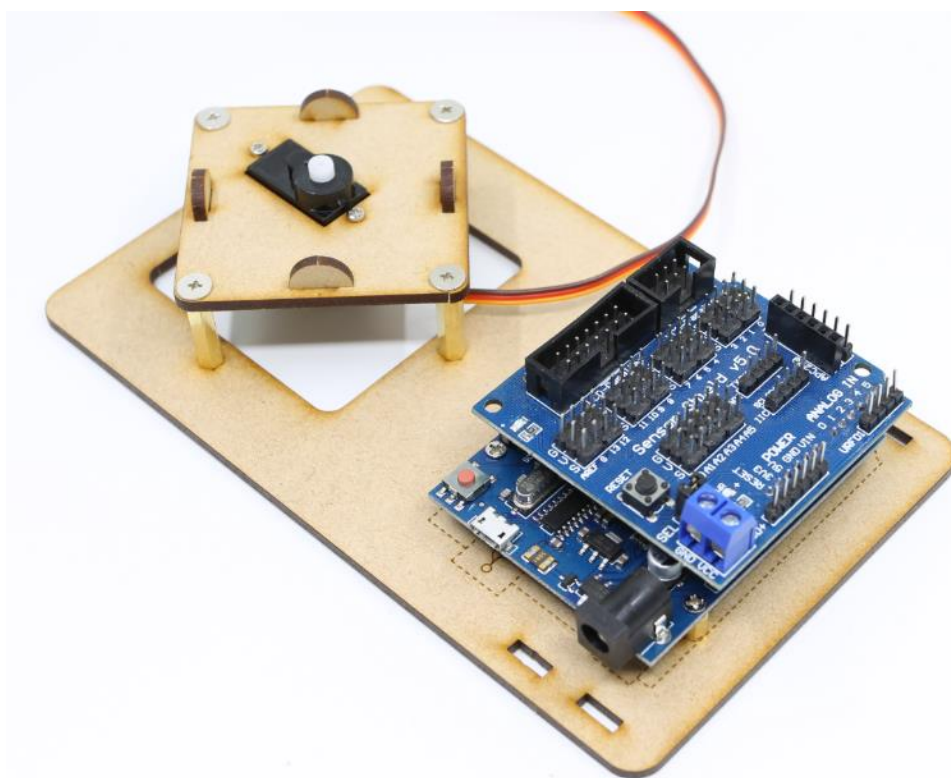
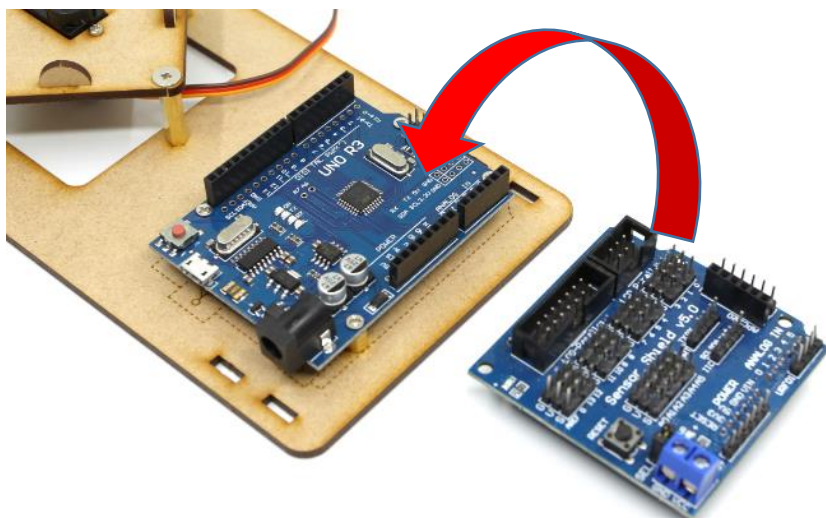


固定主板的短铜柱



安装 Arduino UNO

详细接线图请看后续接线介绍，也可以参见程序注释

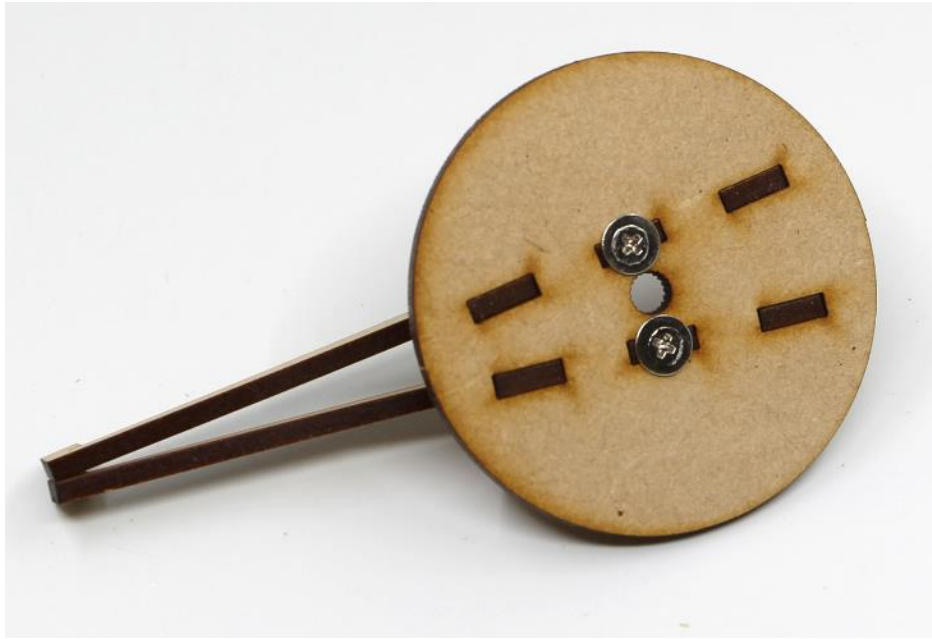
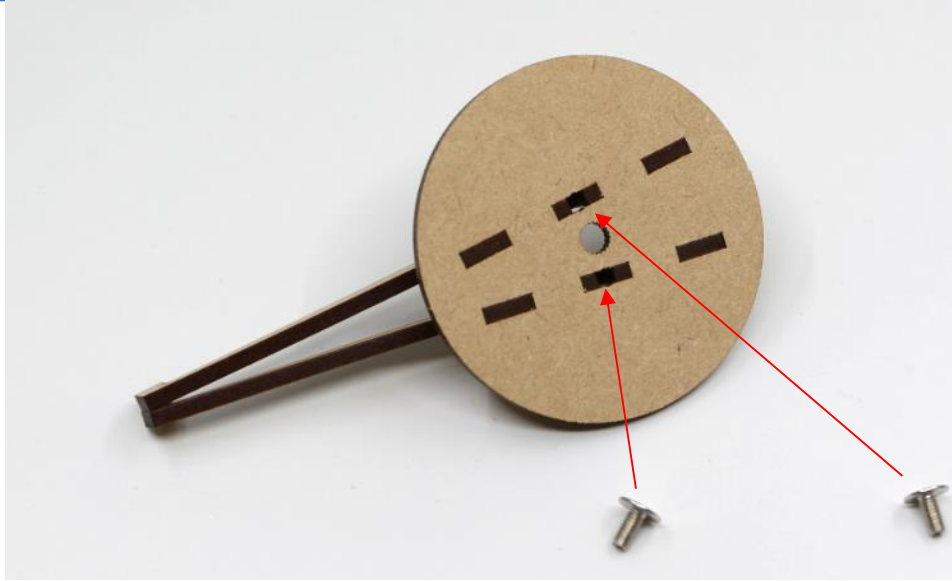


底座部分完成

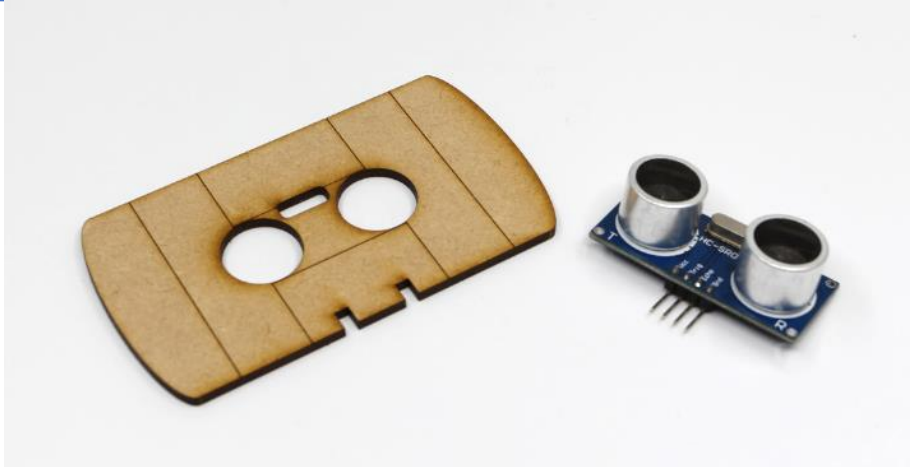


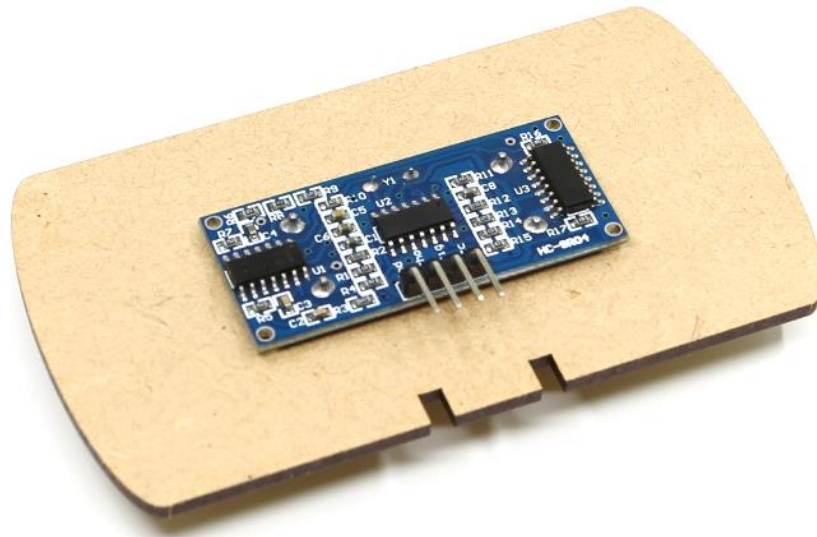
组装雷达部分

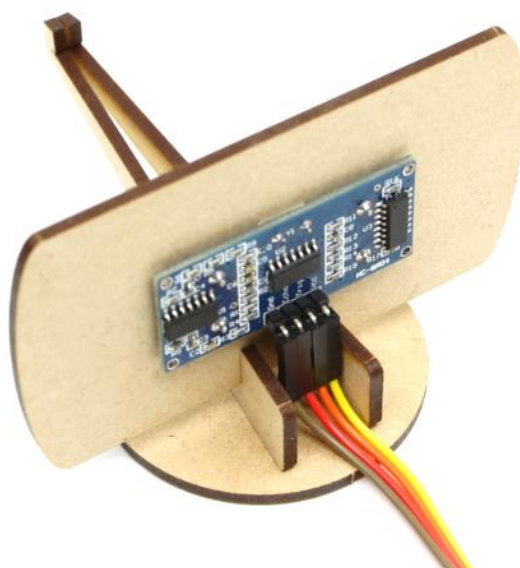




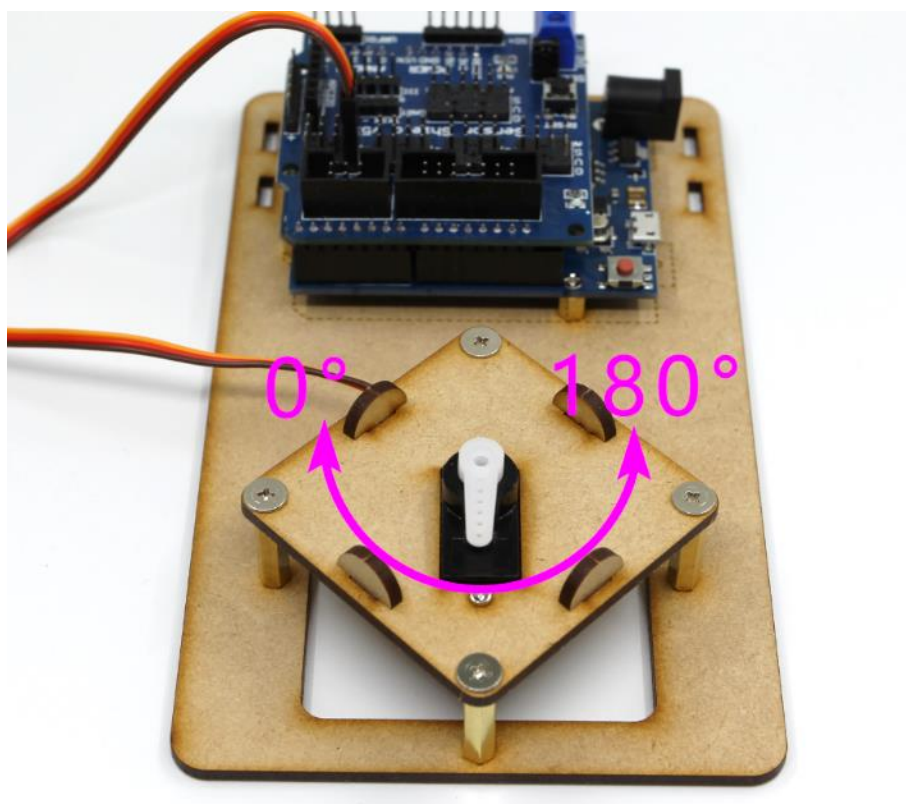
螺丝不要拧的过紧



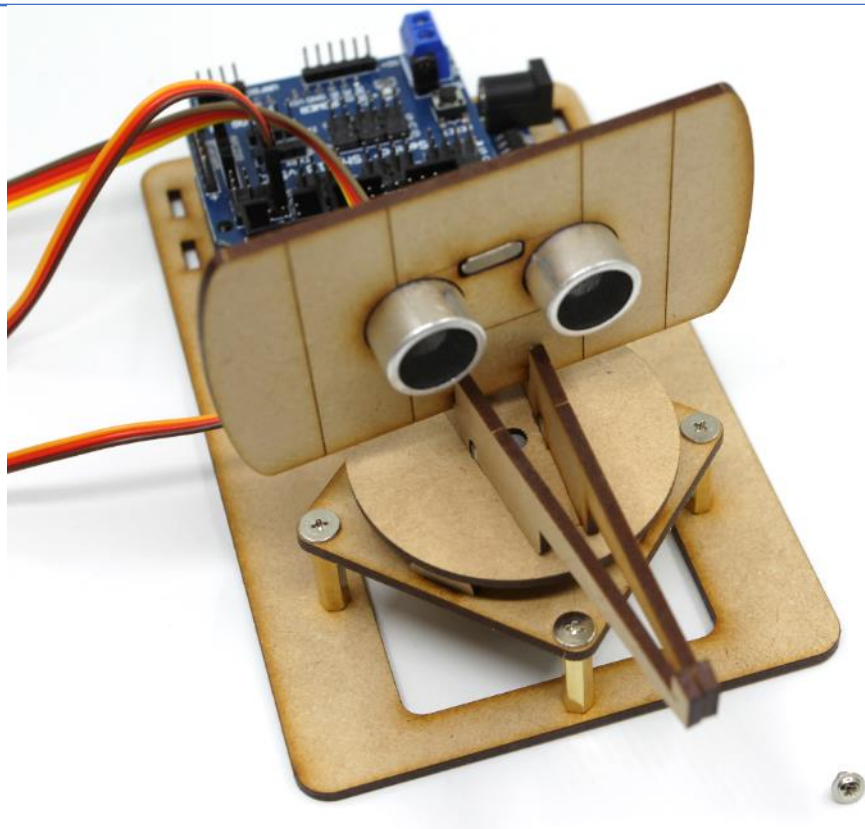




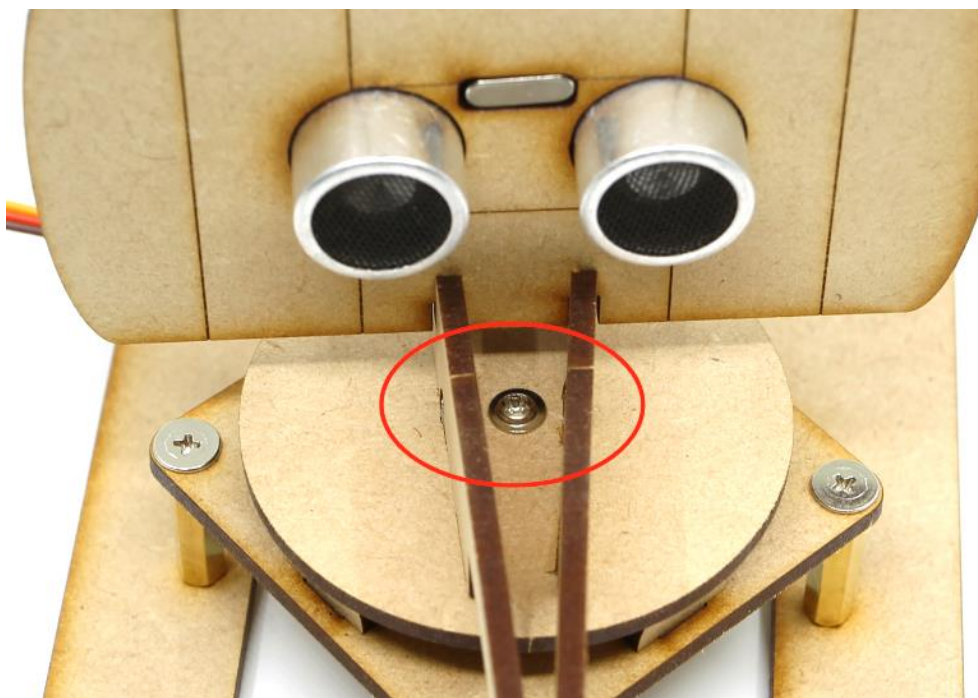
此时可先将杜邦线模块端接好



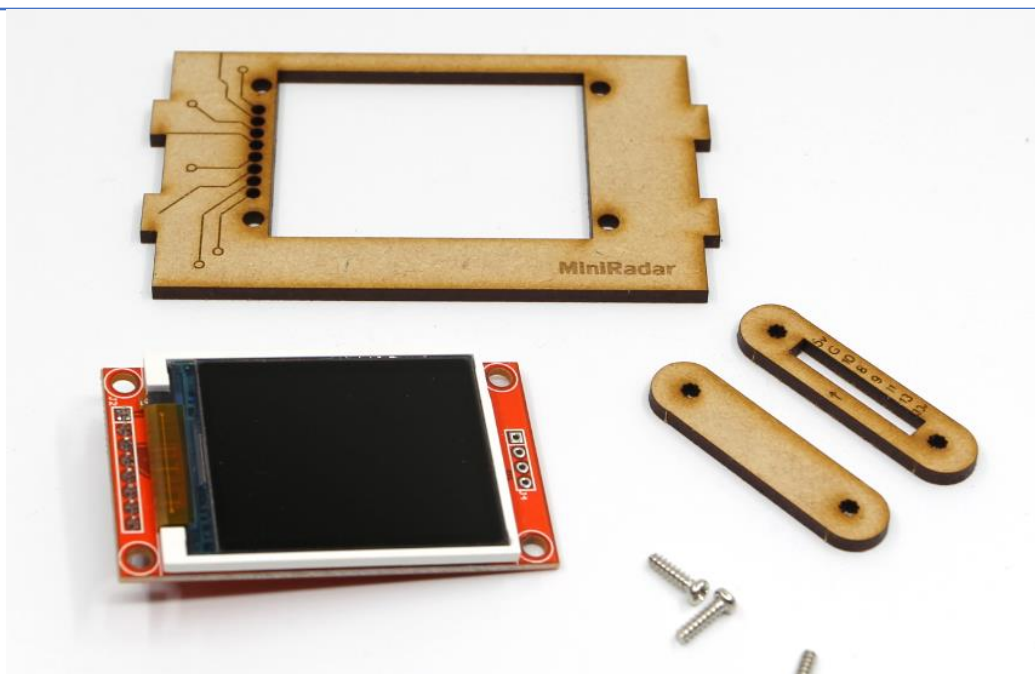
先确定舵机的活动范围，将舵机主轴定在 90 度的位置上，安装雷达



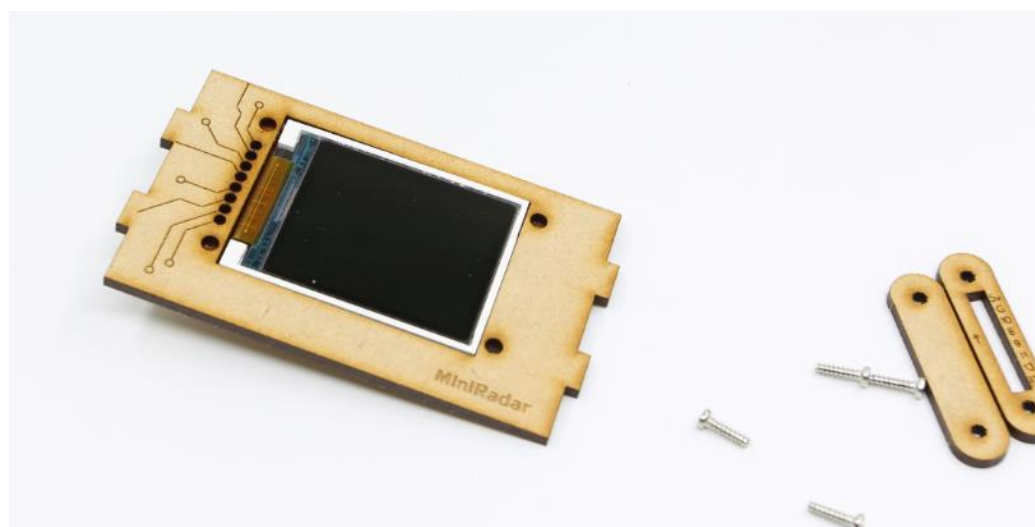
安装雷达，请托住舵机按压，避免零件损坏。

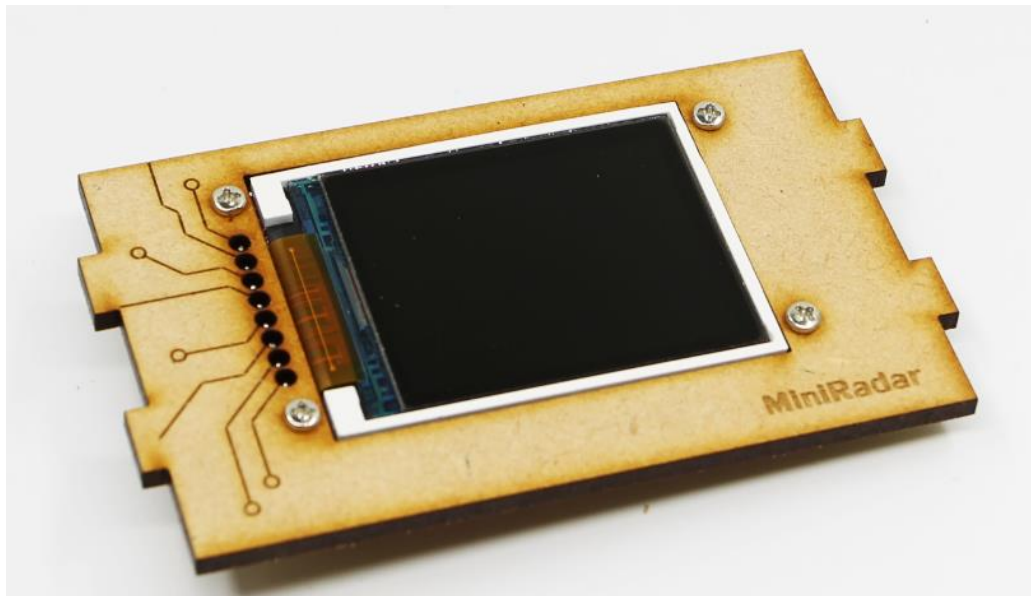
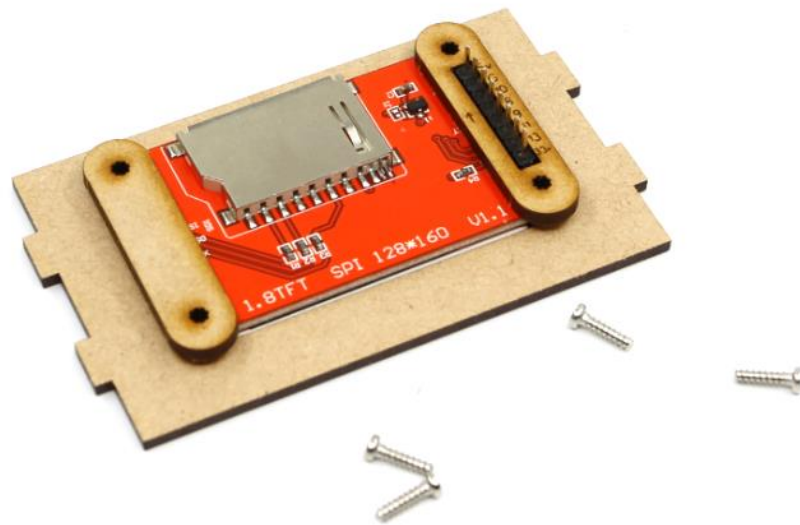


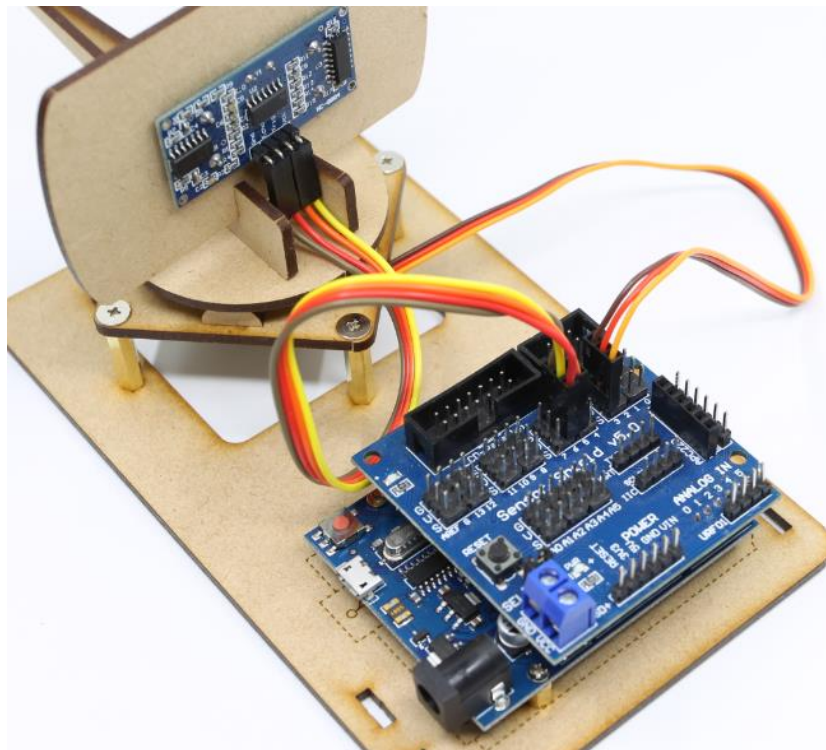
用带帽螺丝，锁住舵机主轴。

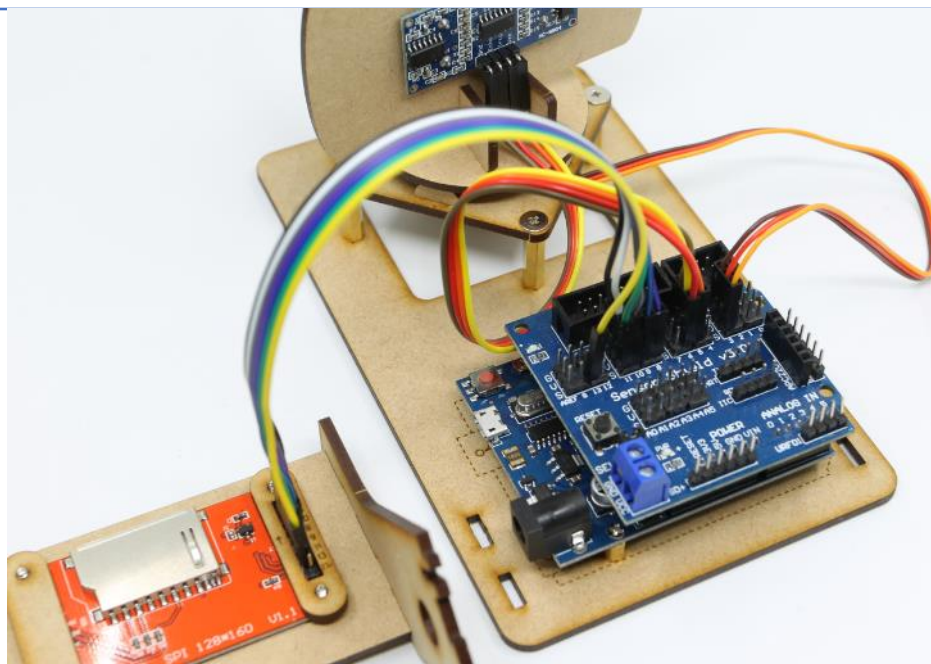


显示屏支架

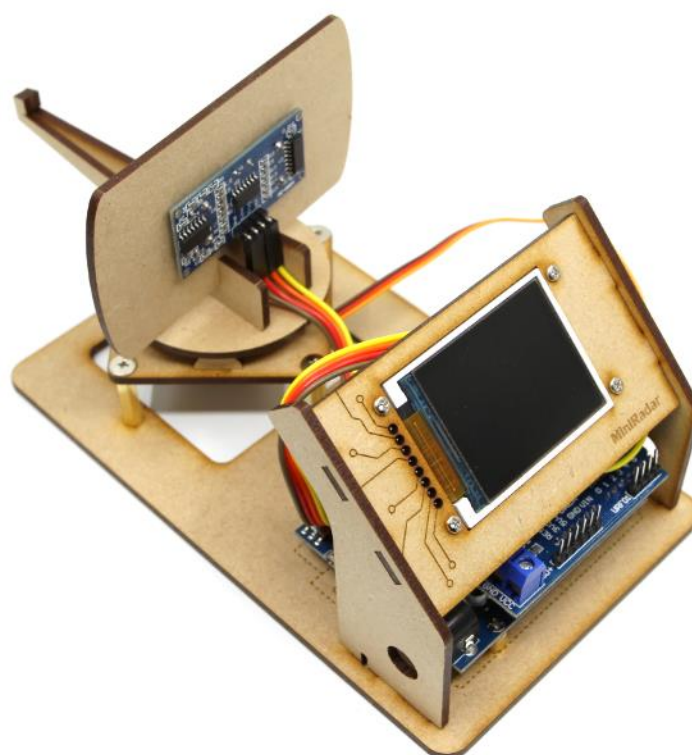


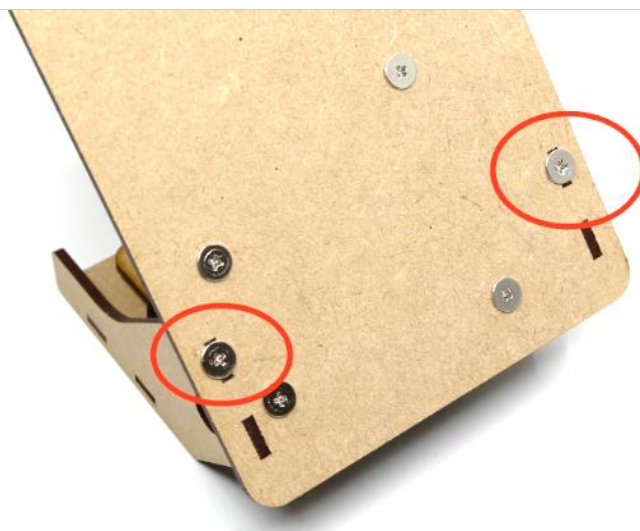






先接线测试最后组装屏幕支架（详细接线操作见后续说明）





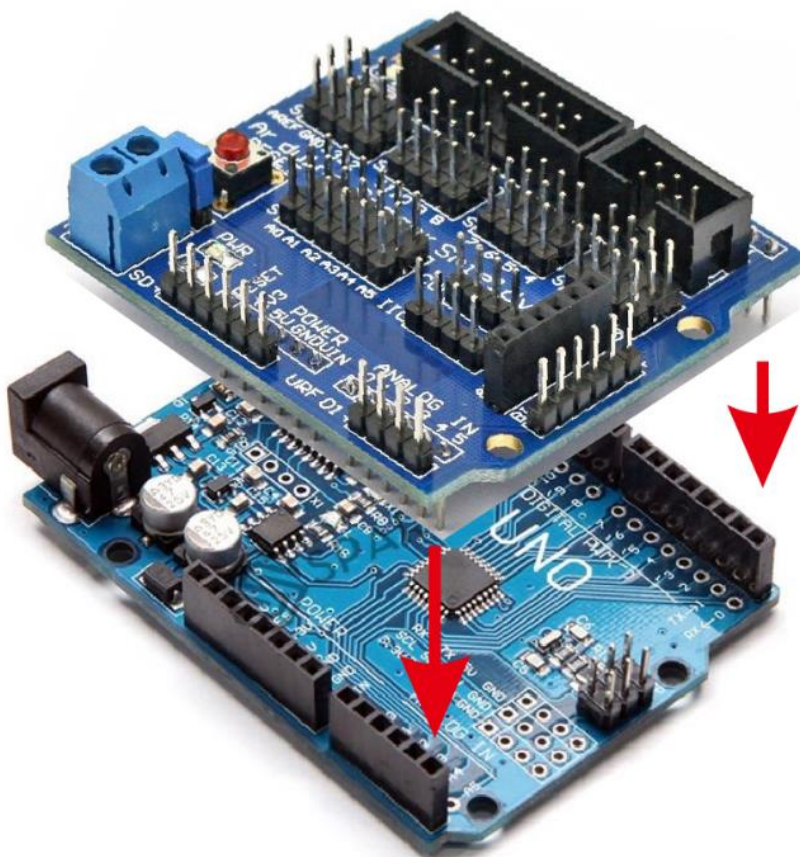
固定屏幕支架下放的 2 个螺丝

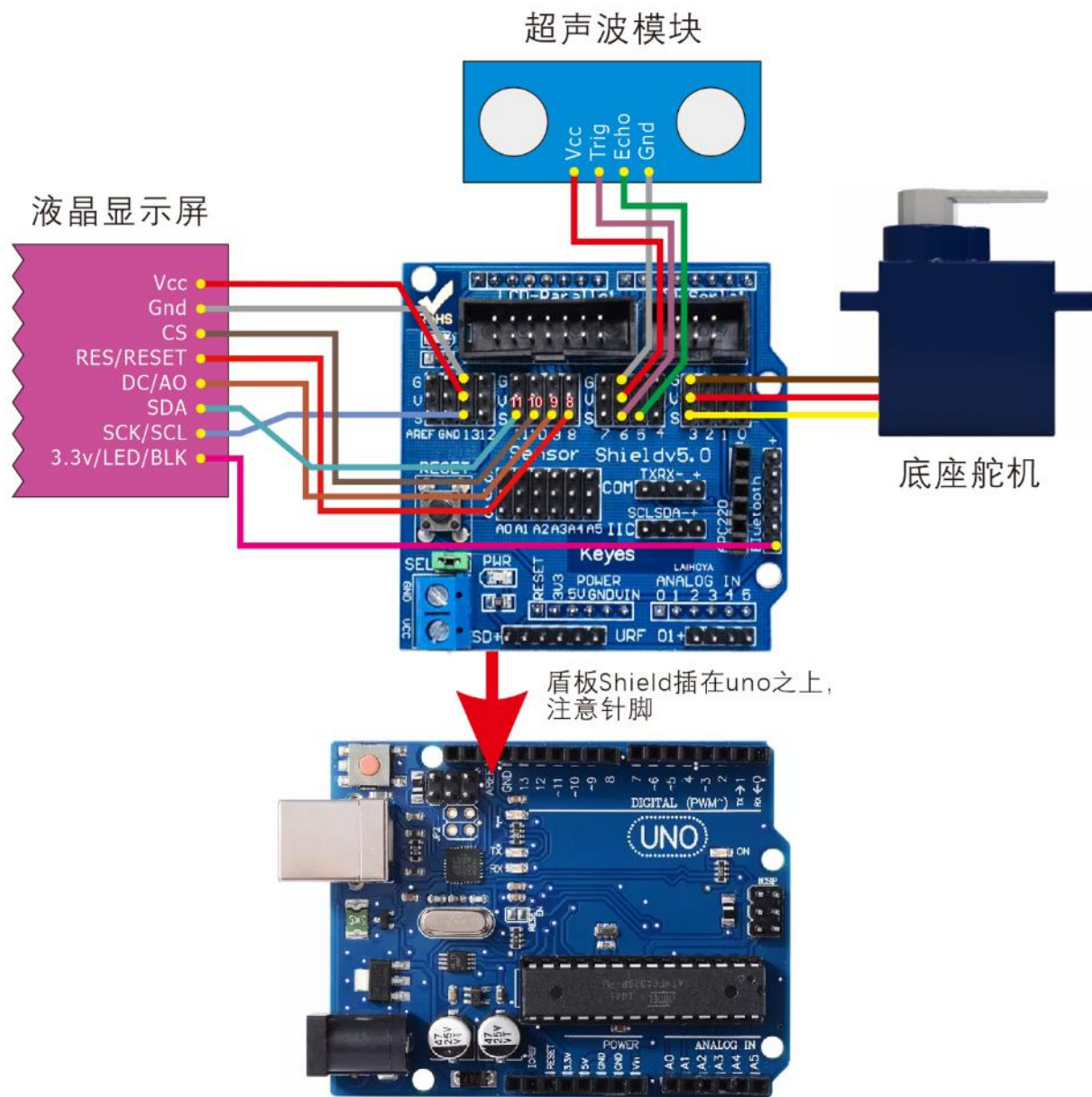


完工

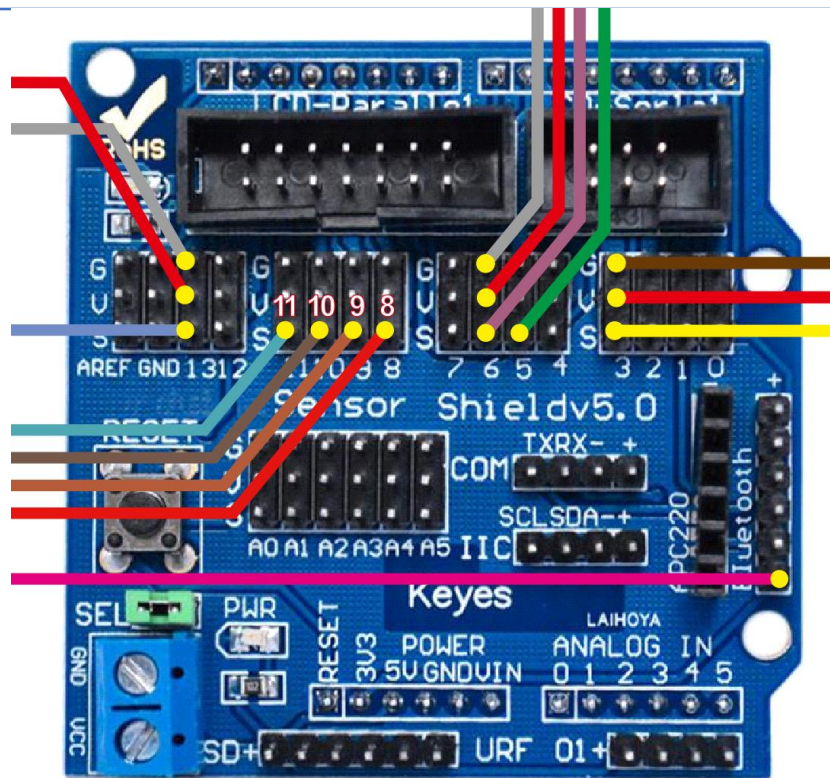
2. 接线

盾板 (Shield、扩展板) 插于 Arduino UNO 之上，盾板针脚对准 UNO 的排线孔即可。盾板的作用类似接线板，可以方便的接插舵机等设备。盾板针脚的号码和 UNO 的端口一一对应。每个端口都有一个 GND (简写 G)、VCC (V) 和 S 信号的接头。无需面包板接线非常方便。

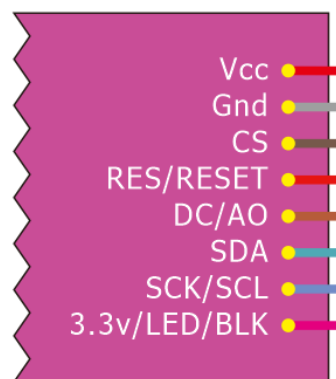




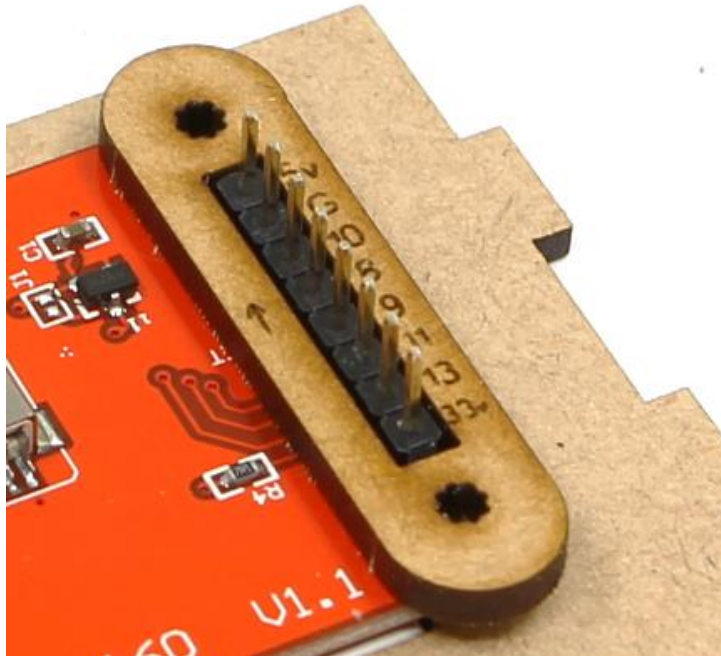
线路的颜色只是为了区分方便，和实际使用线色无关。程序中的接线位置，所有设备的 VCC 是接电源+，GND 接地线电源-，盾板直接插到对应端口即可。



(盾板) 中心位置放大图



关于液晶屏，不同厂家、不同款式的屏幕针脚名称和顺序可能不同，但使用方式和功能几乎相同，图中将不同名称列举出来，使用时请对照参考。



在挡片上有标注针脚对应的端口号。5v 可以接盾板任意 Vcc，G 接 Gnd，3.3v 在盾板最右侧偏下位置。X 表示不接线。大多数情况下，屏幕只接 3.3v 即可，无需接 5V。

已做好开始准备？

接下来刷程序。如果你还不会刷程序，甚至不会用 Arduino，那么请你先阅读 1 《**Arduino IDE 下载安装教程**》，2 《**Arduino 程序运行教程**》

也可以到西瓜视频观看视频教程：<https://www.ixigua.com/home/2123847662571084/>

程序和资料链接：<https://github.com/shihaipeng03/Sunflower>

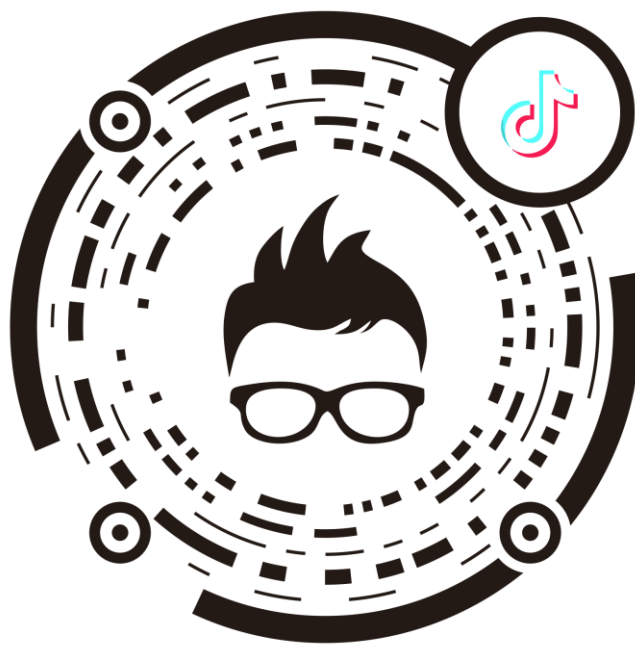
或者在线编译器：<https://create.arduino.cc/editor/wjd76/e225717a-ae15-4282-98bd-f9cf09400bee/preview>

常见问题解答

1. 屏幕闪烁，运行一段时间显示变成白屏
因为屏幕耗电略大，UNO 的供电不足，可以通过增加外部供电来解决此问题。
 2. 测距的准确率不高
有部分原因也是因为供电不足。另外不同材质的表面和朝向各异，对超声波的反射也不尽相同，会造成测距误差偏大。可以通过增加测距次数和滤波来降低误差。
 3. 速度慢
因为 UNO 的运算速度有限，屏显需要处理的数据量太大了。所以运动显得比较迟缓。可以通过减少显示内容来提高运转速度。
-

了解更多

欢迎到我们的店铺 <https://somebodys.taobao.com>



欢迎围观本店抖音账号
