

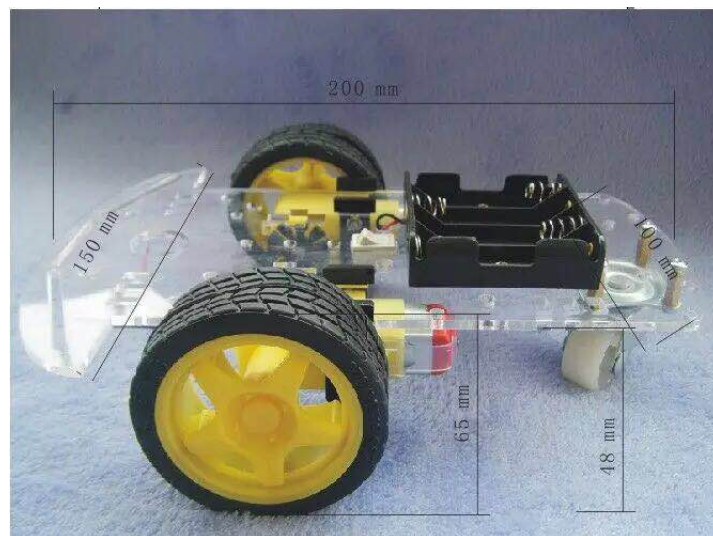
第一次实验报告

王诗俊 2015201951 廖钰蕾 2015201953 孟妍廷 2015202009 刘笑 2015201925

2017 年 10 月 7 日

一 准备过程:

首先按照老师的 ppt 在淘宝上购买材料 (由于按照 ppt 上的链接来买, 漏买了杜邦线和面包板) 参考了淘宝店的安装教程

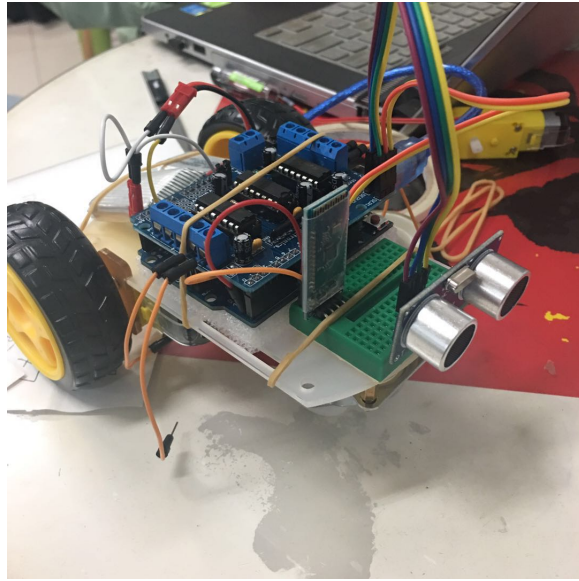


研究了 arduino 论坛上的高手的教程

二 遇到的问题及解决:

1. 没有面包板、杜邦线和面包线 (国庆期间不发货。。。)
找其他小组借到了并开始组装
2. 小车的固定板和轮子的固定板尺寸不匹配
用裁纸刀手动裁切到合适的尺寸
3. 小车的轮子不是正圆且大小不一样, 左右马达转速不同
我们事先准备了两套小车的套件, 将四个轮子进行反复测试挑选出与马达最适合的两个
4. 缺乏 UNO 板和电机驱动马达板的接线的知识
为了了解接线原理, 我们参考了文献如下:
<http://blog.csdn.net/keysking/article/details/54783046>
<http://www.cnblogs.com/rayray/p/3157601.html>
5. 上传代码出现问题
一位队友的电脑缺少插件无法上传代码进 UNO 板中, 换了一台电脑后, 在调试时仍然出现无法上传的情况, 经过检查发现是由于 0-1 口被杜邦线占用无法进行数据传输, 拆除线后解决了问题.

三 成果展示;



实现了小车遇到障碍物自动右转，手动控制小车左转、右转、前进、后退和停止。
具体展示见视频