

舵机转向小车使用说明

小车默认已经下载了代码, 无需下载代码即可测试。

漫长的学生时代通过枯燥的书本去获取知识是乏味无趣的,我们的愿景是通过我们的产品,让更多的孩子更加主动、快乐地去学习!

关于质量的问题,与店主沟通后,如无法解决,我们马上给您退换货。

关于快递的问题,我们也无法保证时效,但是我们的的包装绝对是最好的,用的都是最厚的、可以站人的包装纸箱!

关于使用测试问题,每个小车都是反复测试才发货,极少数出现的问题可能是快递过程中造成的。请认真阅读以下说明,有问题请及时与店主沟通解决!





1.小车上电测试(请务必完成)

收到小车后,在确认外观没有受损的情况下,就可以测试一下了。首先<mark>插上电池红色接头,打开主开关</mark>,此时,小车上面的指示灯和显示屏都会点亮。显示屏显示如下,然后根据提示操作即可(资料里面也有测试视频教程):



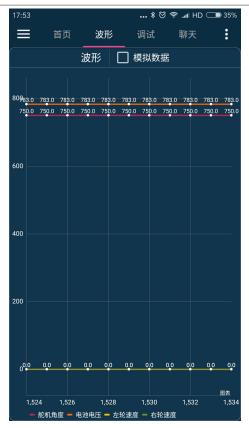
2.APP 模式

进入 APP 模式之后,我们可以看到倒数第二行最右边的 OFF,是指示系统使能/失能状态的。需要进入该模式之后,再单击一下用户按键,切换到 ON,才能控制电机和舵机。

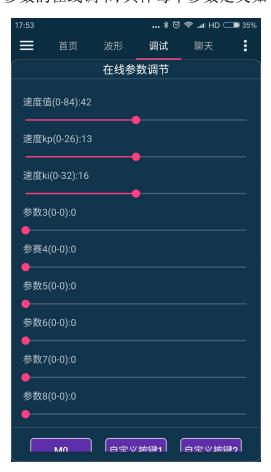


除了 APP 使用下方的控制界面遥控之外,我们还可以通过波形界面显示波形,通过调试界面调节 PID 参数和速度等。四个波形依次为舵机转角、电池电压、左轮速度、右轮速度。我们可以单击该界面下右上角的 3 个点设置,可以参考下方的图片底部。





另外,还可以进行参数的在线调节,具体每个参数定义如下图。





在调节 PID 参数之前,我们需要点击【获取设备参数】,把小车的 PID 参数 更新到 APP 上面,然后拖动滑块,当我们松手的时候,APP 即可把参数发送到小车上面。点击【掉电保存参数】可以把参数保存到 STM32 的 Flash,下次启动小车的时候,会使用刚才掉电保存的参数。如果您改乱了参数,使用回原来的即可,默认是速度值为 30,速度 KP 参数为 12,速度 KI 参数为 12。

3.PS2 模式

小车可以使用 PS2 手柄遥控,进入 PS2 模式之前,建议先配对好手柄和接收器(分别上电即可自动配对),否则在使能电机之后,PS2 没有配对,小车电机 会乱转。配对好手柄之后,即可推动摇杆控制小车。



4.CCD 模式

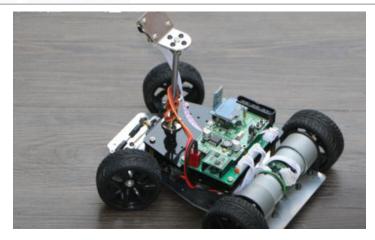
小车可以使用 CCD 巡线,赛道样式和宝贝详情的演示需要一致,安装好 CCD 模块,接线如下:

小车	CCD 模块
GND	GND
3.3V	VDD
AO	PB0
CLK	PA2
SI	PA3

赛道环境应该在室内,且避免门窗外有太强的光线进入,导致过曝。然后把 车放在赛道上即可,使能电机,即可开启巡线。

以下是安装好的图片:





下面是 APP 模式下显示屏状态的解析。



5.电磁巡线模式

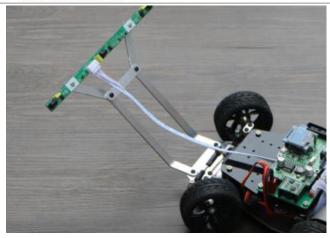
小车可以使用电池巡线,赛道环境信号源和 NXP (freescale) 智能车比赛的一致,接线如下(实际上使用赠送的防反接排线连接传感器和主板即可):

小车	CCD 模块
GND	GND
VCC	VCC
01	В0
02	A2
03	A3

然后把车放在赛道上即可,使能电机,即可开启巡线。

以下是安装好的图片:





下面是电磁巡线模式下显示屏状态的解析。

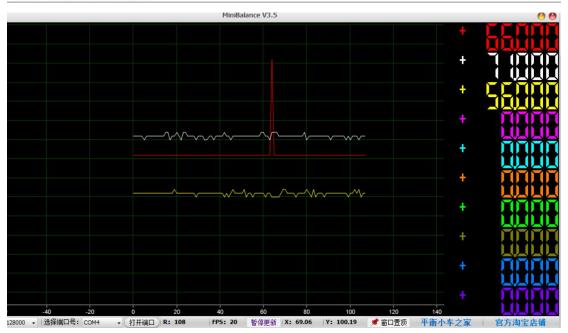


6.上位机的使用

如果需要使用上位机,那么长按小车上面的按键直到蓝灯变成常亮状态即可,此时,小车开始以波特率 128000 向 PC 机发送数据包,因为上位机需要严格的时序,使用上位机的时候,小车会停止刷新 OLED 显示屏并不再向 MiniBalance APP 发送数据(但是可以接收 APP 发过来的数据)。

接下来我们打开 MiniBalance 上位机,注意,不能直接双击打开,必须右键以管理员身份运行,开启之后选择合适的端口并设置好波特率即可通过上位机查看数据,非常方便。另外,计算和图形性能好的 PC 机还可以通过菜单中的扩展功能图形化显示数据!





第一行为舵机的转向

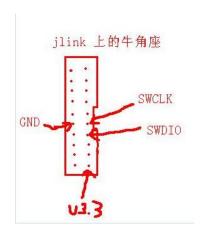
第二行左轮速度

第三行右轮速度

7.主意事项

小车可以使用 STLINK 和 JLINK 调试。如果您购买了 STLINK 下载调试器,可以自行连接预留的 SWD 接口。只需要连接 GND IO 和 SCK, 安装好 STLINK 驱动(在宝贝详情有说明)后就可以下载调试程序了。

如果您有 JLINK 的话,也可以用于调试。接线示意如下图:



注意,使用 JLINK 调试的时候必须把 JLINK 上面的 3.3V 连接到小车上面,否则无法识别小车。



用户按键在默认的程序中,作用如下:

单击: 启动或者关闭电机

长按2秒: 进入上位机模式,再次长按,退出上位机模式。

小车使用航模锂电池供电,当电池过放时,会永久损坏电池,小车设有电池电压检测功能,当显示屏上显示电压低于 7.4V 时,在默认的程序里系统会自己关闭电机。如果使用 APP,当电量剩余 30%的时候,APP 会提醒您充电的。(如果您已经重新下载了别的程序,可能就不具备该功能,请注意不让电池过放)此时请使用配送的充电器进行充电。电池充电时,因为电流较大,充电器有点发烫是正常的。使用手机充电器可以获得比电脑 USB 更快的充电速度。



充电时连接示意图

8.利用数据线给小车下载程序

主板采用了一键下载电路,下载程序非常方便。只需一根 MicroUSB 手机数据线就行了。

① 硬件准备

硬件:

1. 小车

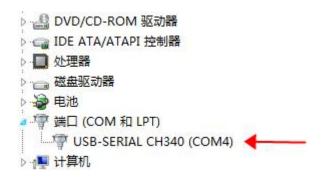


2. MicroUSB 手机数据线

2 软件准备

软件: MCUISP 烧录软件 (附送的资料有哈),相应的 USB 转 TTL 模块 CH340G 的驱动。附送的资料里面也有驱动哈,如果驱动安装实在困难,就下载个驱动精灵吧 $^{\sim}$

安装成功后可以打开设备管理器看看



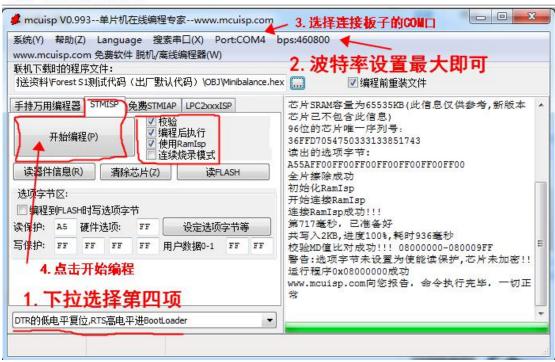
可以看到驱动已经安装成功,否则会有红色的感叹号哦!!

③ 接线

非常简单,数据线连接电脑和板子即可。

④ ISP 软件设置, 打开附送资料里面的 MCUISP 软件, 并做如下设置:





OK, 一切准备就绪,然后点击开始编程,程序就可以下载了! 因为**勾选了编程后执行**,所以程序下载完后,会自动运行。