1. 此设计名称为：避火避障智能车。
2. 实现的功能有：

* 避障
* 避火
* 低电压报警
* 小车行驶

1. 小车运行思路  
   以车头方向为正，L298N的EN端为高电平，前进10s->左转3s->前进5->左转3s …..回到起点。前进10s，这个时间可以自己设置，左转3S这个时间必须是小车转向90度的时间

起点

1. 不足之点
   1. 不能PWM控制，
   2. 显示器件数码管机械参数与实际不相符
   3. 行驶过程中不能在转向时检测到火焰