# 1. 手机APP控制

### 1.1.打开源码

打开我们提供的资料包,定位到"课程→课程7 手机APP控制→QuadBot\_T\_ESPD"文件夹,双击QuadBot\_T\_ESPD.ino,打开源码。



## 1.2.编译源码

点击如下图所示中的1编译按钮,如果没有问题将出现2中编译完成提示。

```
QuadBot_T_ESPA | Arduino 1.8.19
                                                                                                                                                                       ×
文件 编辑 项目 工具 帮助
      QuadBot_T_ESPA
#include <soc/rtc_cntl_reg.h>
#include <soc/rtc_wdt.h> //改置看门狗用
#include <soc/rtc_wat.n
#include <wire.h>
#include <wiFi.h>
#include <wiFiClient.h>
#include <wiFiAP.h>
#include <ESP32Servo.h>
#include <BluetoothSerial.h>
#include "EEPROM.h"
#define Addr 0x1C
#define SDA 18
#define SCL 19
#define EEPROM_SIZE 64
//define 12 servos for 4 legs
Servo servo[4][3];
//define servos' ports
const int servo_pin[4][3] = {{18, 5, 19}, { 2, 4, 15}, {33, 25, 32}, {26, 14, 13}};
const int offs[4][3] = {{ -5, -10, 10}, { 5, 10, -15}, { 5, 20, -15}, { 0, -5, 15}};
int offset[4][3];
//const int offset[4][3] = {{ 0, 0, 0}, { 0, 0, 0}, { 0, 0, 0}, { 0, 0, 0}};
/* Size of the robot ----
const float length_a = 55;
const float length b = 77.5;
const float length c = 27.5;
const float length c = 27.5;
side = 71;
const float length c = -28;
```

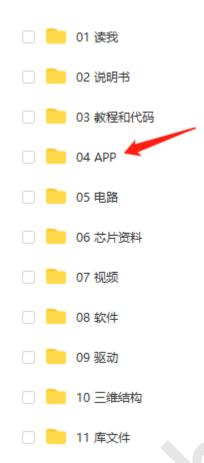
### 1.3.下载程序到单片机

用 usb 线连接单片机和电脑,选择正确的 COM 口,然后点击如下图所示的 1"下载"按钮,如果一切顺利将出现 2"上传成功"提示,至此,程序下载成功,然后拔掉 USB 线。

2



下载好程序之后开机,打开手机 WiFi,在 WiFi 列表里面找到名称为 QuadBot-T 的 WiFi,点击连接,密码是 12345678, 然后打开我们提供的软件



软件下载好之后打开如下图



#### 1. 按键控制可以手动操控

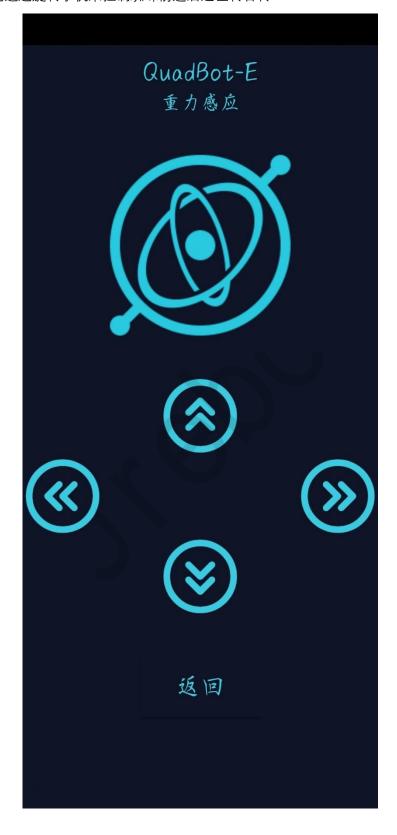


2.语音遥控, 当你按住屏幕中间的麦克风时如下任意指令然后松开,

(指令: 前进,后退,左转,右转,抬头,招手,握手,左扭,右扭,抬升,下蹲,服务,复位,坐下,跳舞),蜘蛛执行相应动作



#### 3.重力感应是通过旋转手机来控制蜘蛛前进后退左转右转



#### 4.正在测试完善

