

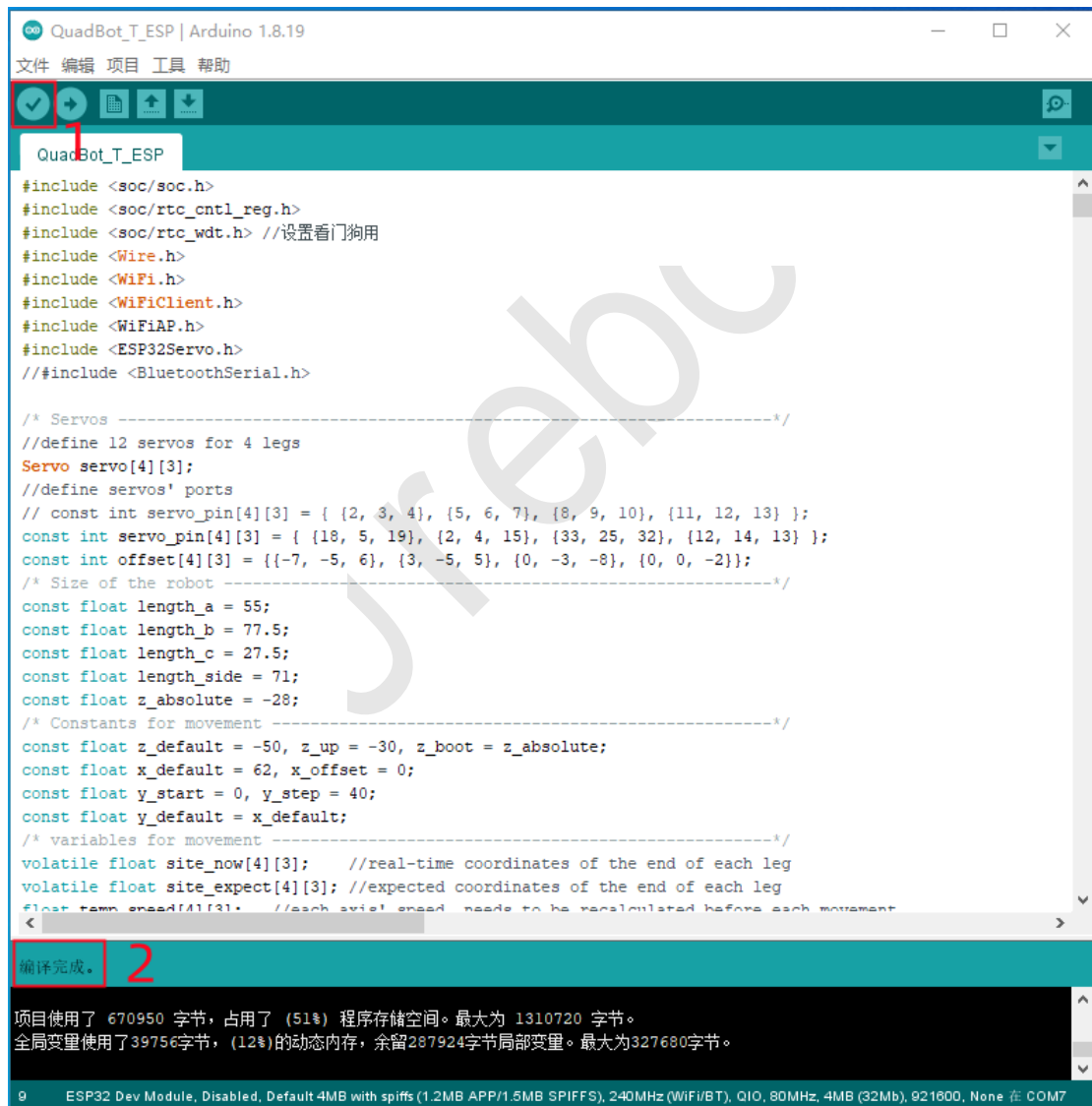
# 1.超声波避障机器人

## 1.1.打开源码

打开我们提供的资料包，定位到“课程→课程5 超声波避障机器人→QuadBot\_T\_Avoid”文件夹，双击QuadBot\_T\_Avoid.ino，打开源码。

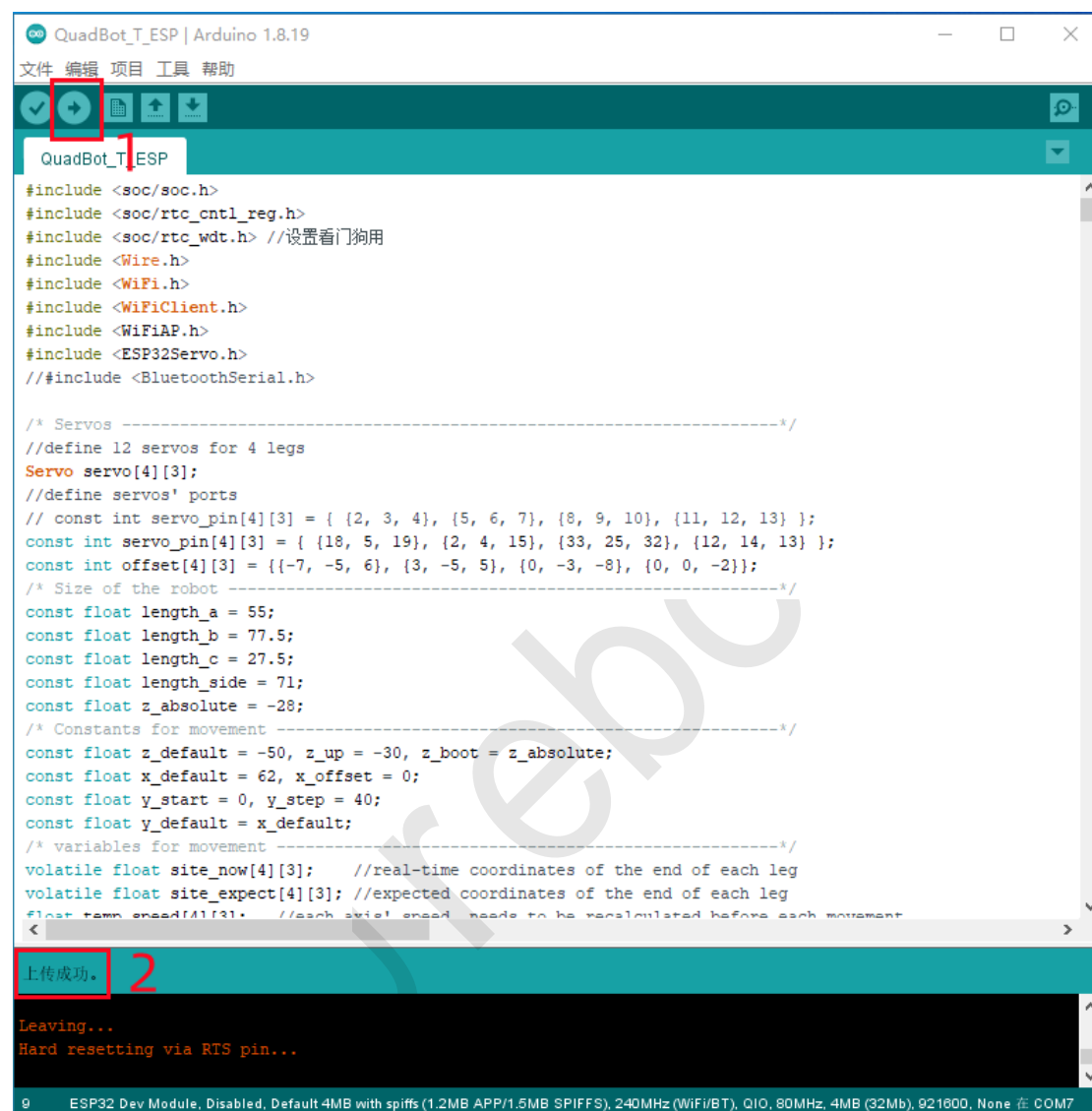
## 1.2.编译源码

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。



### 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。



### 1.4 连接超声波模块和拓展板

舵机拓展板	超声波模块
23(S)	Trig
V	Vcc
G	Gnd

上电后，机器人往前走，碰到障碍物转弯