

1. 手机APP控制

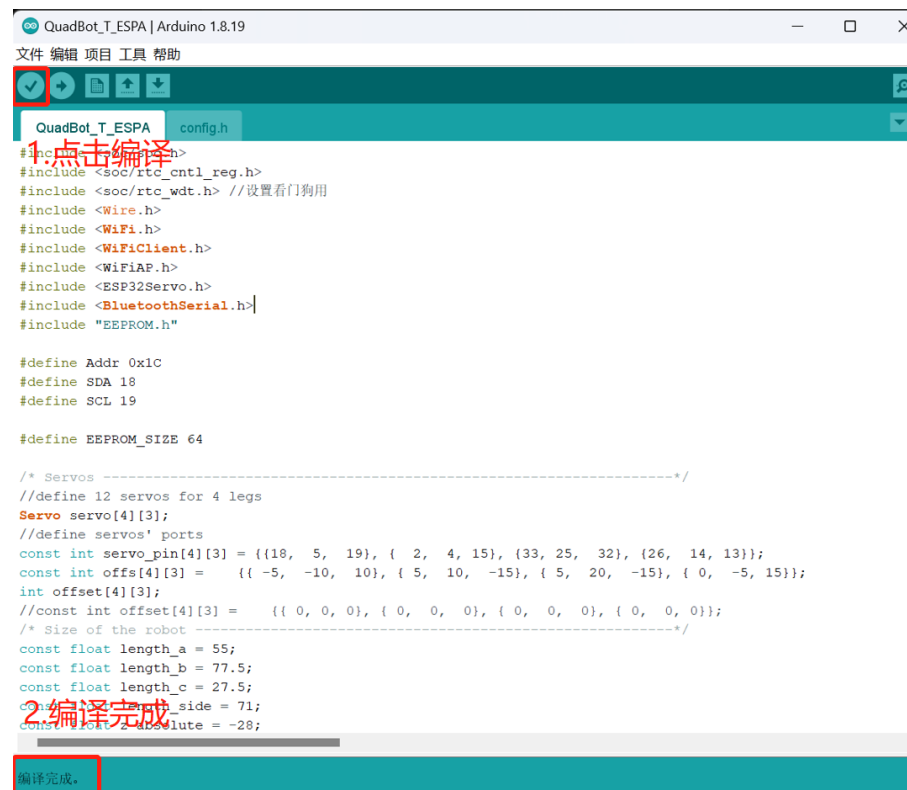
1.1.打开源码

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。

- ☐ Mixly库
- ☐ 课程0 设置开发环境
- ☐ 课程1 驱动单个舵机
- ☐ 课程2 安装和校准
- ☐ 课程3 机器人自动运行指定动作
- ☐ 课程4 网页APP控制机器人
- ☐ 课程5 超声波避障机器人
- ☐ 课程6 Mixly例程
- ☐ 课程7 手机APP控制

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。



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

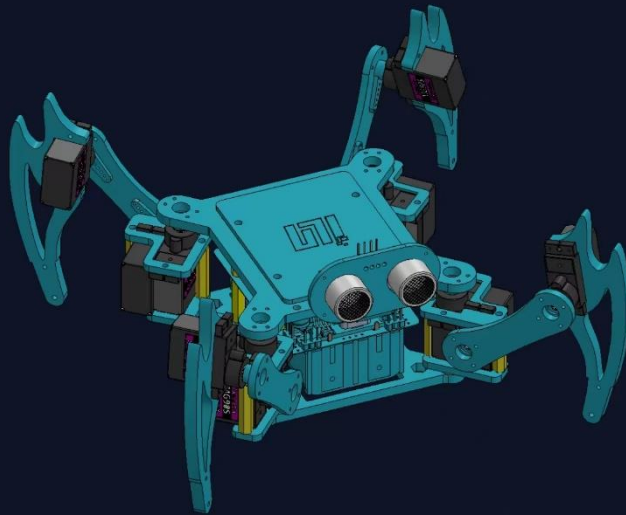
- ☐ 01 读我
- ☐ 02 说明书
- ☐ 03 教程和代码
- ☐ 04 APP
- ☐ 05 电路
- ☐ 06 芯片资料
- ☐ 07 视频
- ☐ 08 软件
- ☐ 09 驱动
- ☐ 10 三维结构
- ☐ 11 库文件



软件下载好之后打开如下图

QuadBot-ST

四足机器蜘蛛



按键控制

语音控制

重力感应

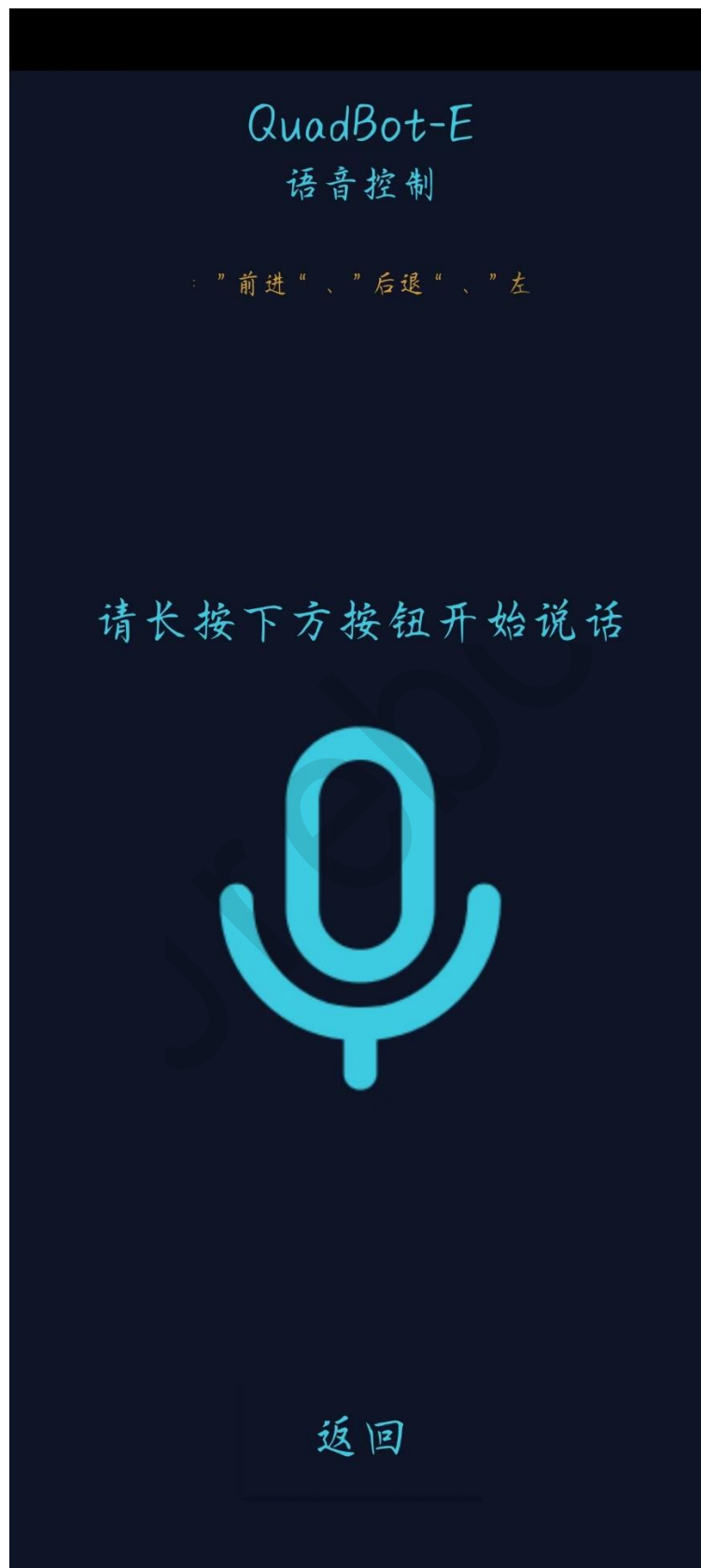
避障模式

Shenzhen Xinli Technology Co., Ltd. All rights reserved.

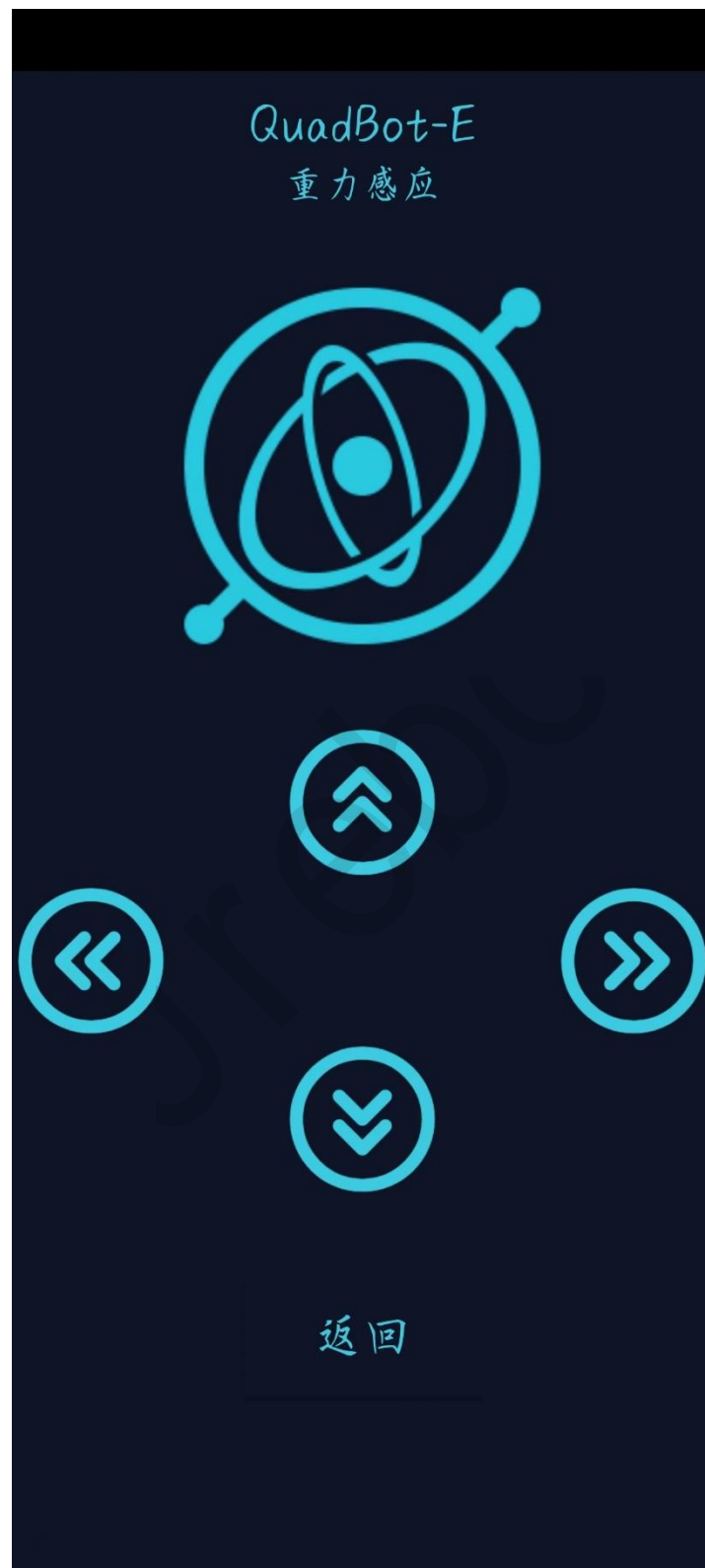
1. 按键控制可以手动操控



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

