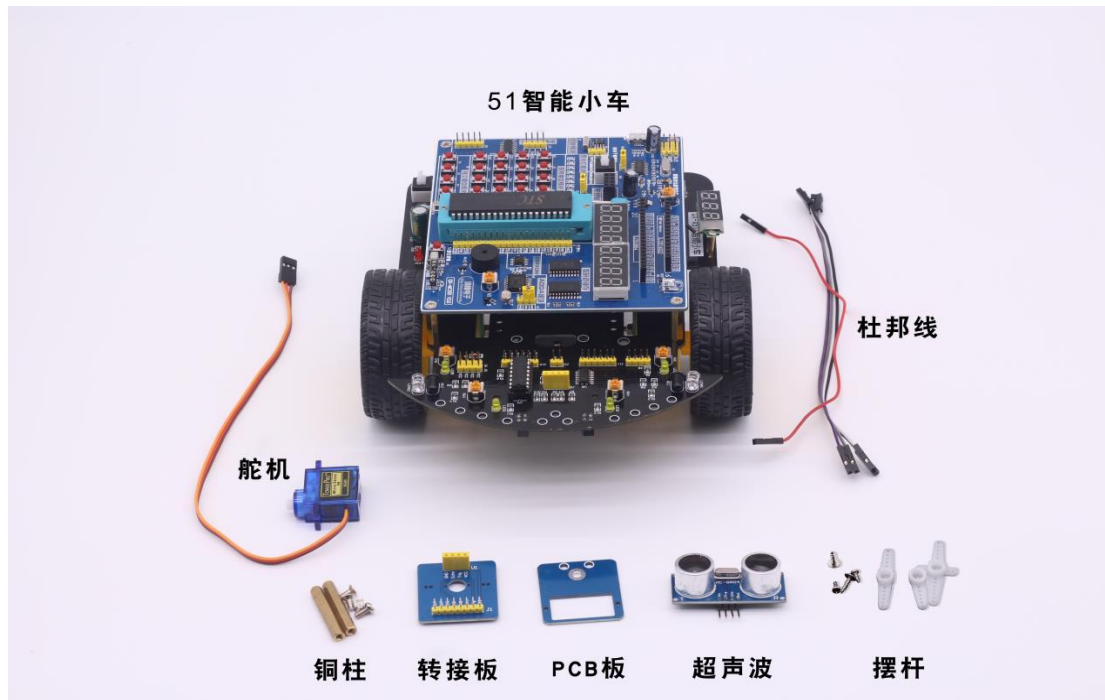
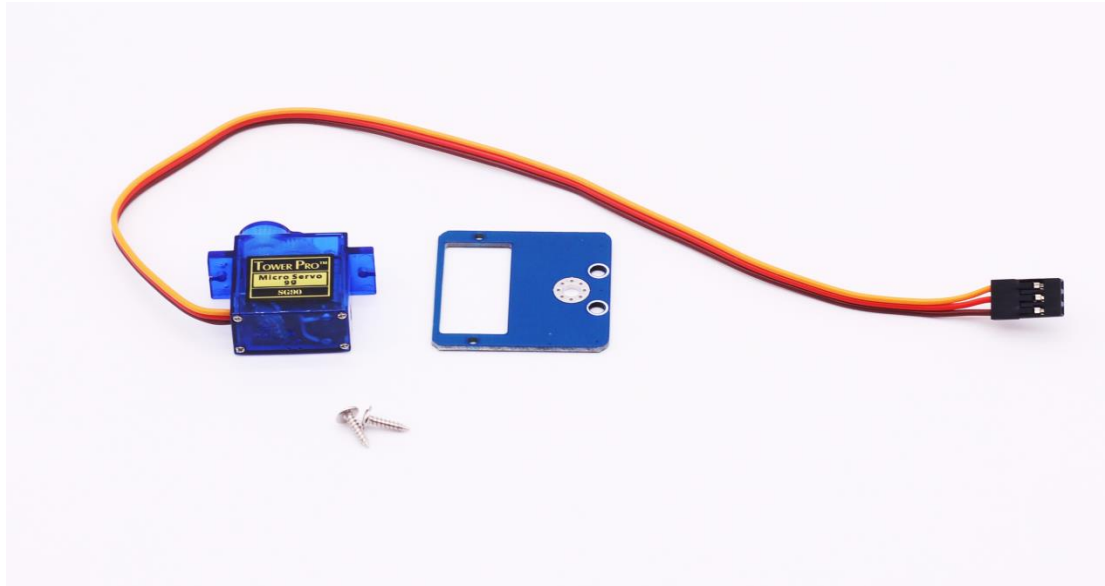


超声波云台安装

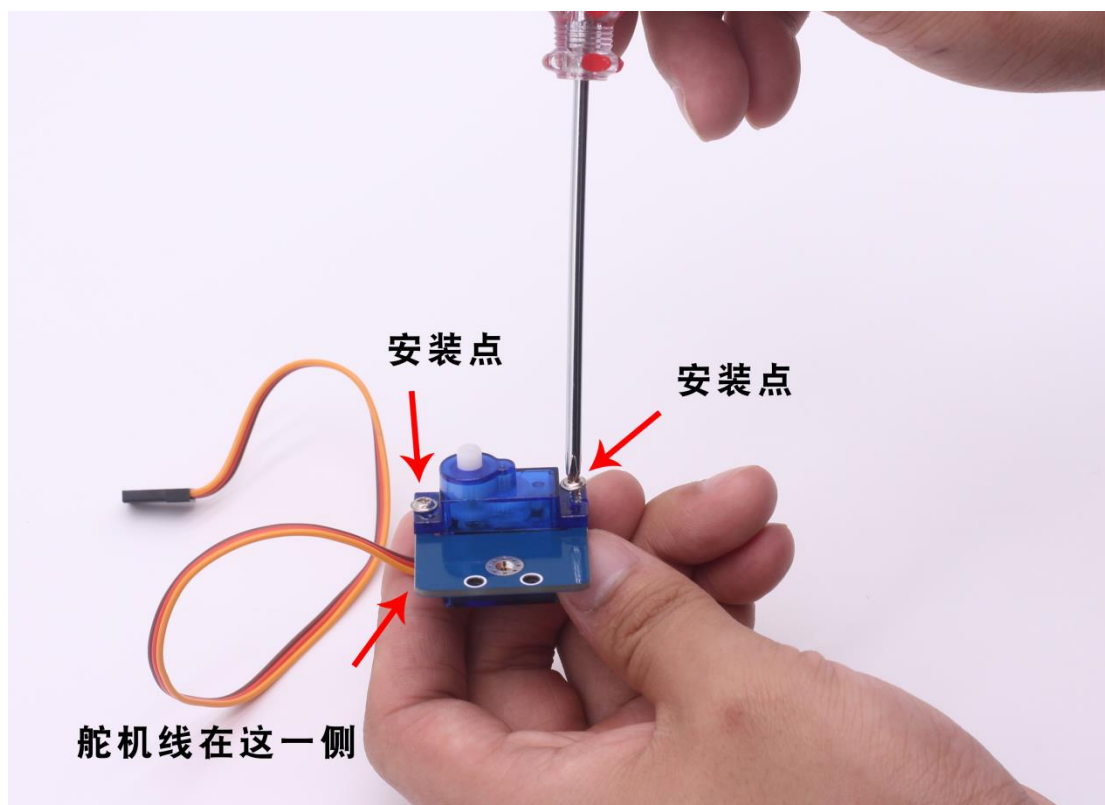
安装配件如下图：



1. 安装舵机

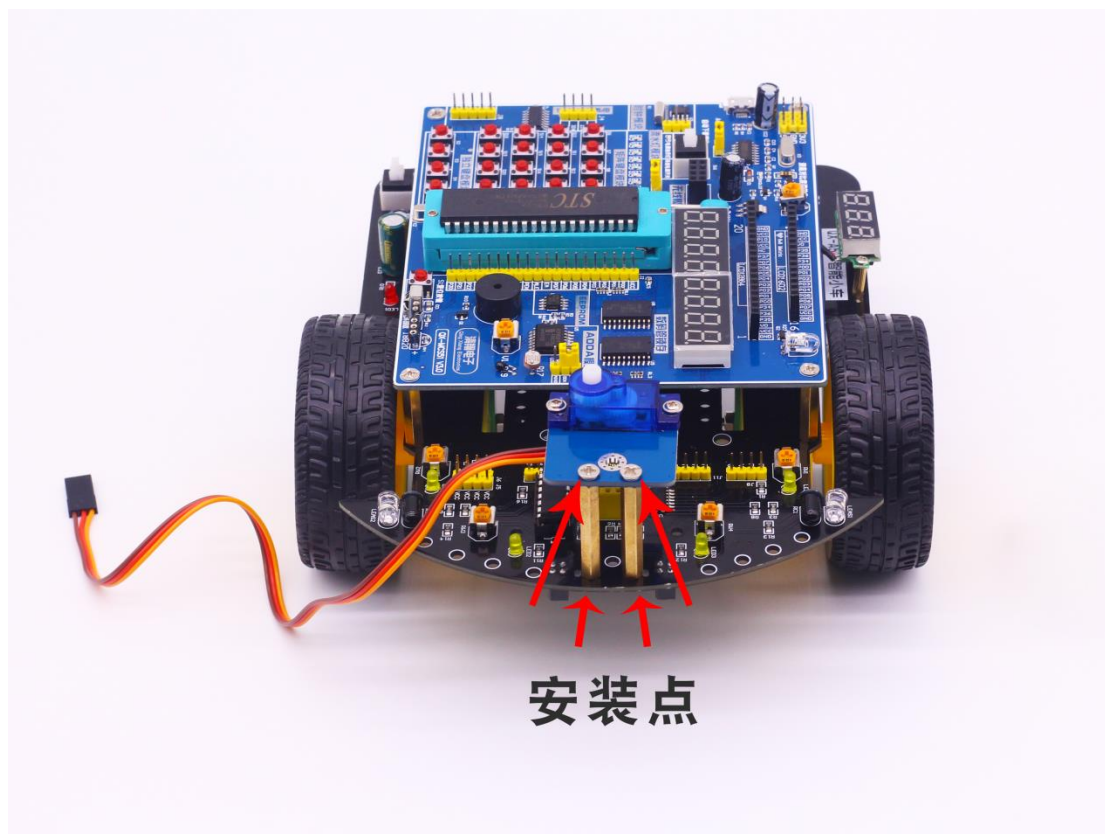


用大号的自攻螺丝把舵机安装到pcb板上，安装示意图如下图，
安装注意事项：小心不要把舵机安装反了，有线的一头在小车头部的右边。

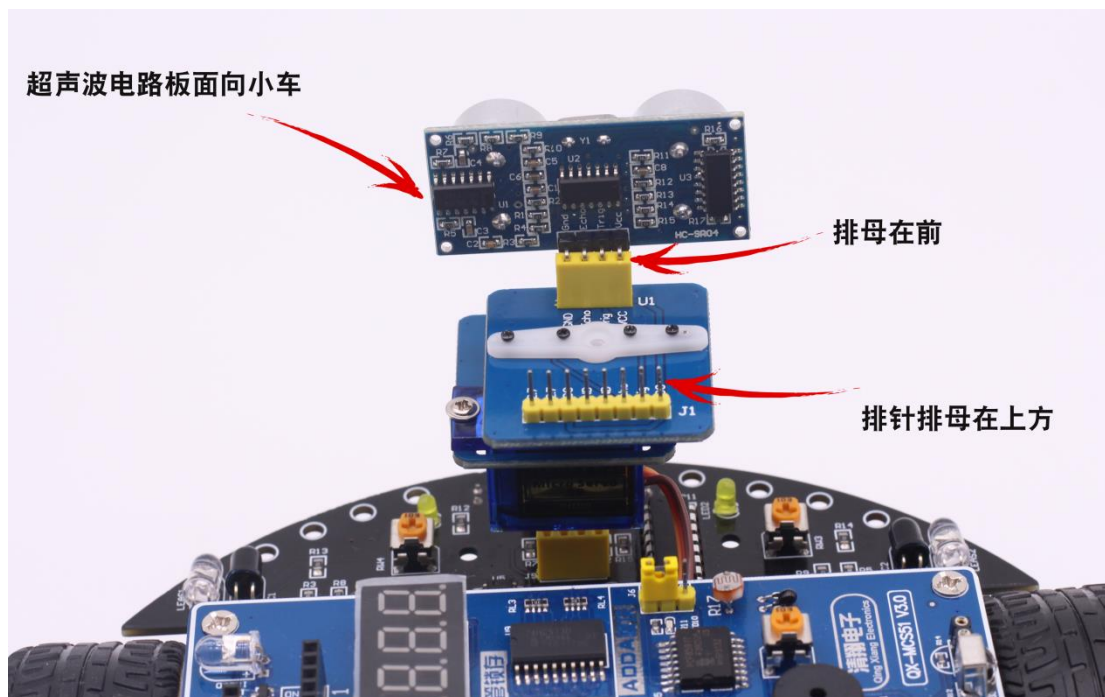


2. 云台的安装

把安装有舵机的 pcb 板用两个相同长度的铜柱安装到智能小车底板的前端，如图所示。

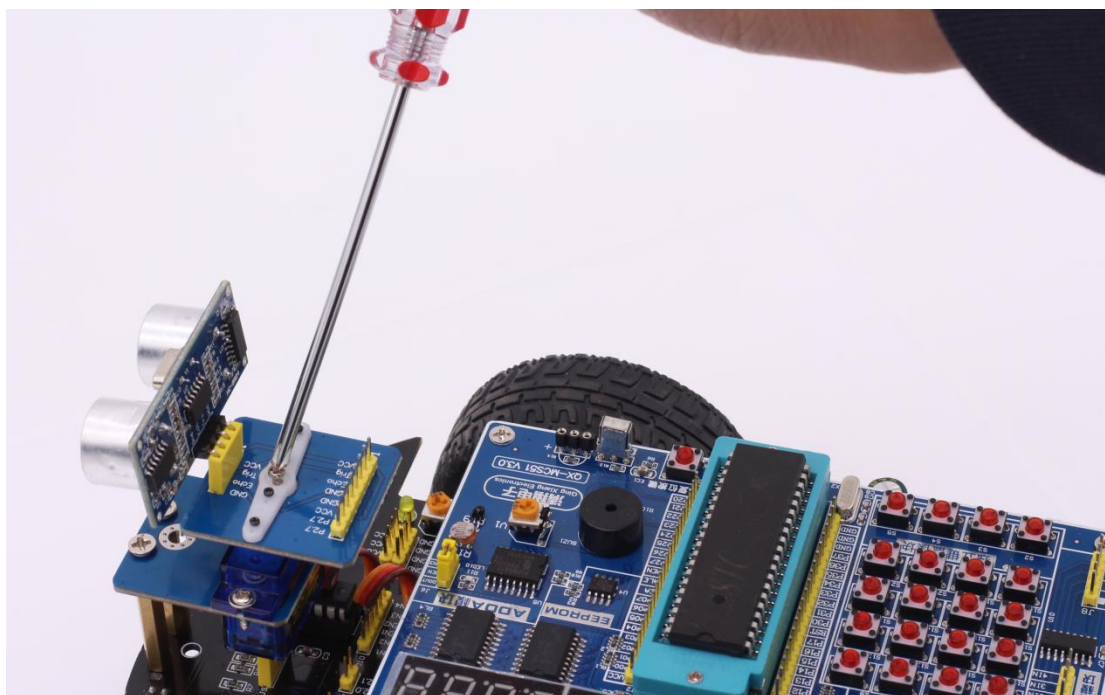


再把另一个转接板安装到舵机上,有排母、排针一方朝上,排母在小车前端;
再把超声波安装到排母上, 超声波朝前。



注意:

云台矫正: 把**智能小车安装完成后**, 智能小车上电过后如果超声波方向不是朝前, 可以把上面的 **pcb** 板进行矫正, 使智能小车的超声波朝前, 矫正好了后就把起用螺丝固定好, 如图

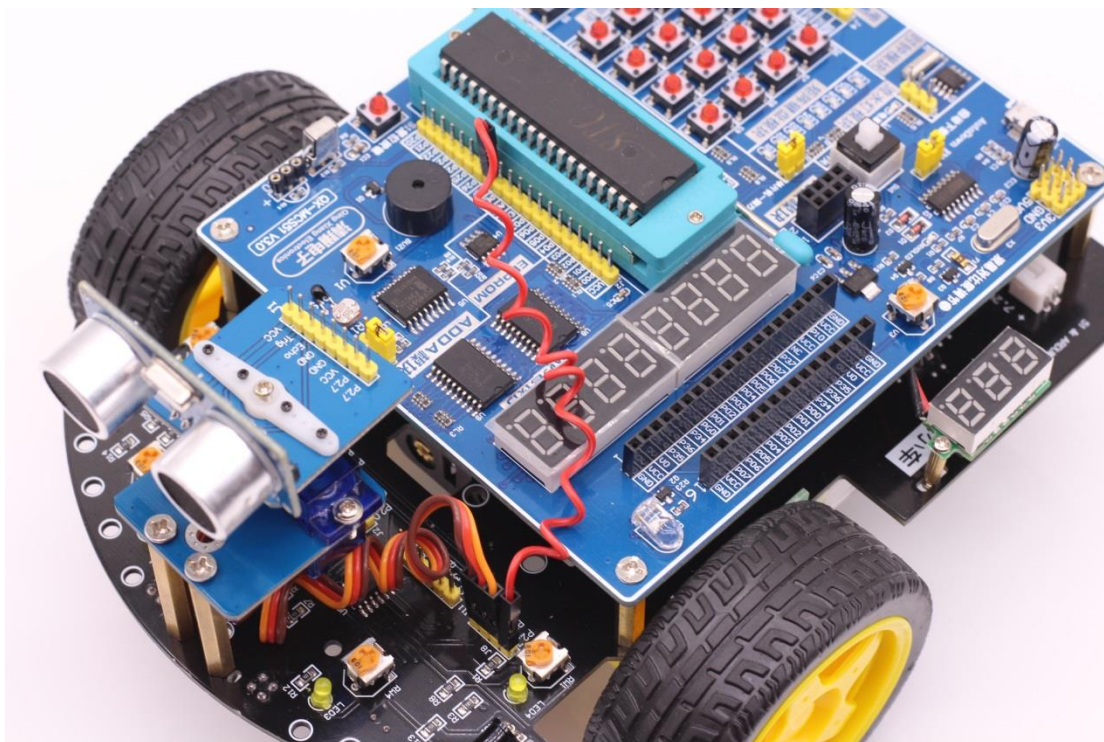


3. 超声波模块连线

① 舵机线的安装

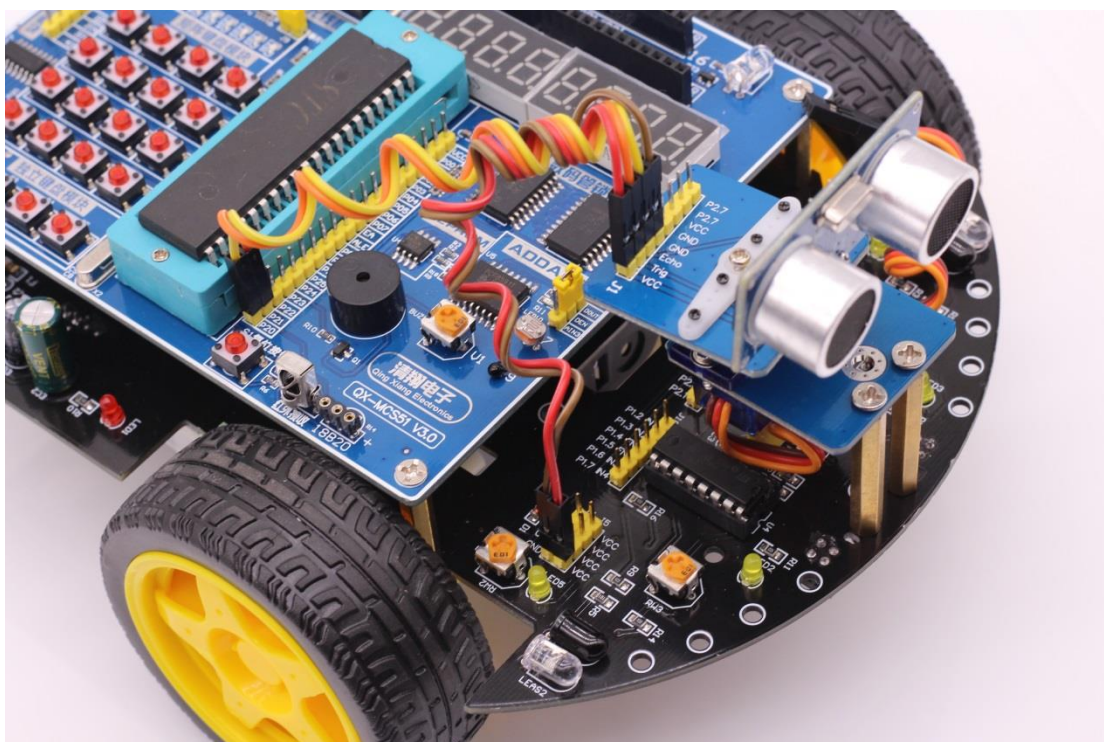
舵机有三根线, 分别是棕、红、橙色, 舵机接在智能小车底板的 J8 口上, 棕色接 GND, 红色接 VCC, 橙色 P2.7, J8 口还有一个 P2.7 接在开发板的 P27

脚上。



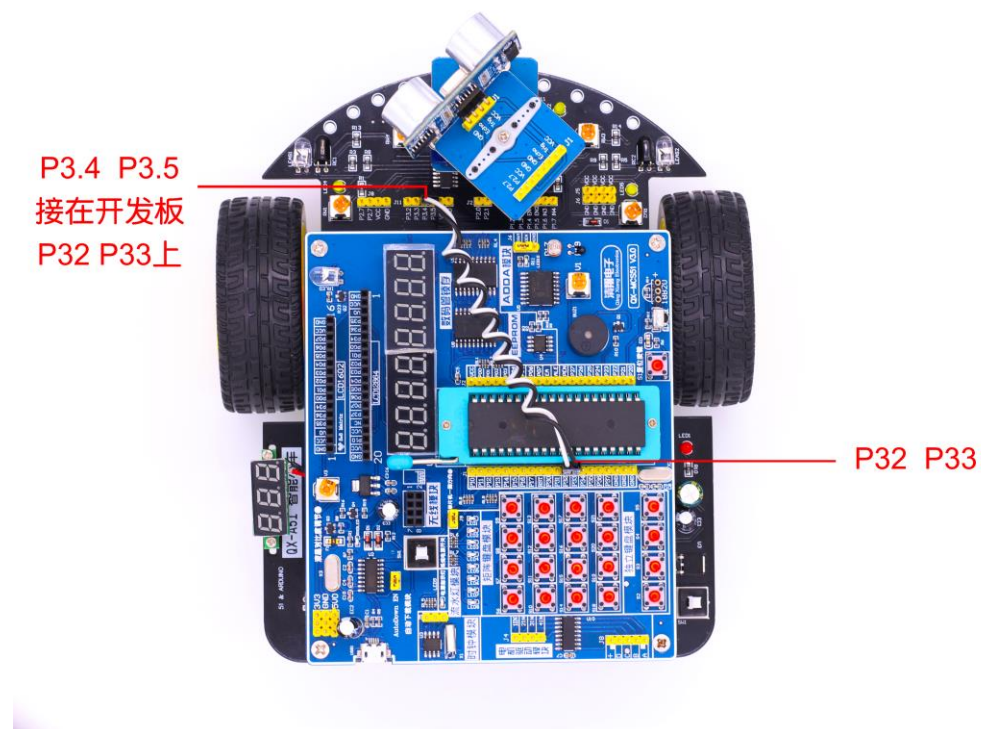
② 超声波的安装

超声波直接安装在转接板的排母上，转接板上还有一排排针，把其右边的四个口用四根杜邦线接上，VCC，GND 分别接在智能小车底板的 J5、J6 排针上，小心不要接反了，Trig 接在开发板的 P21 脚上，Echo 接在开发板上的 P20 脚上。

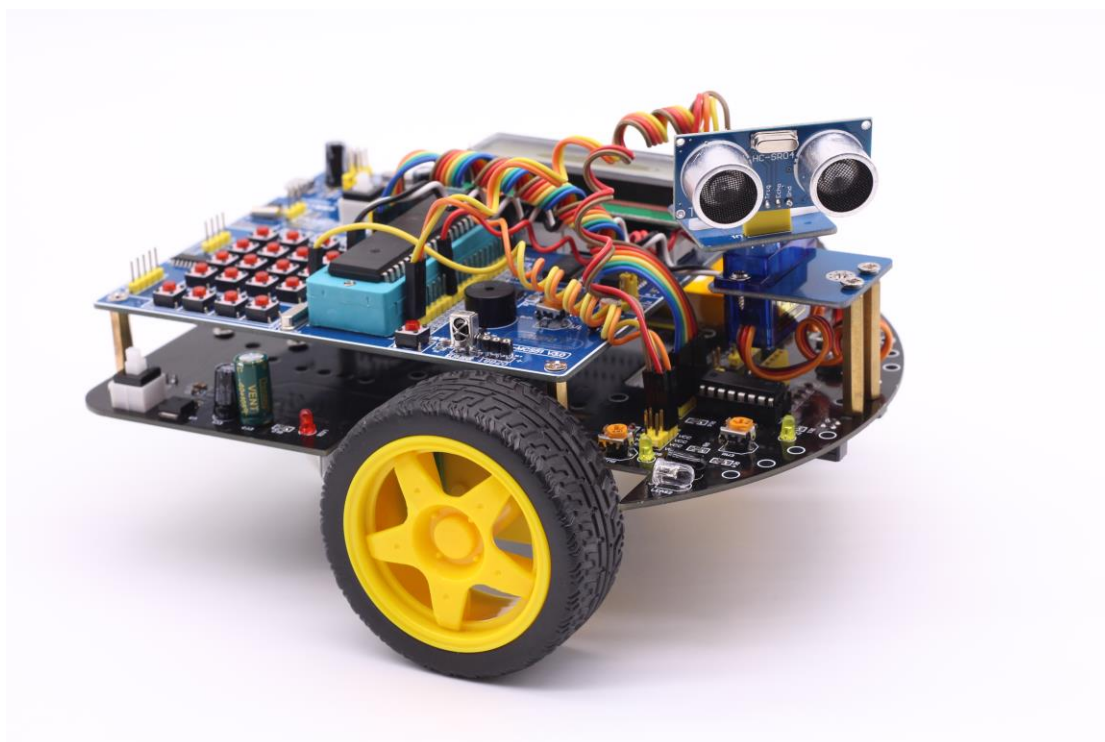


③ 接线改装

把 J11 的 P3.4 接开发板的 P32 处，P3.5 接开发板的 P33 处。



小车完成安装图

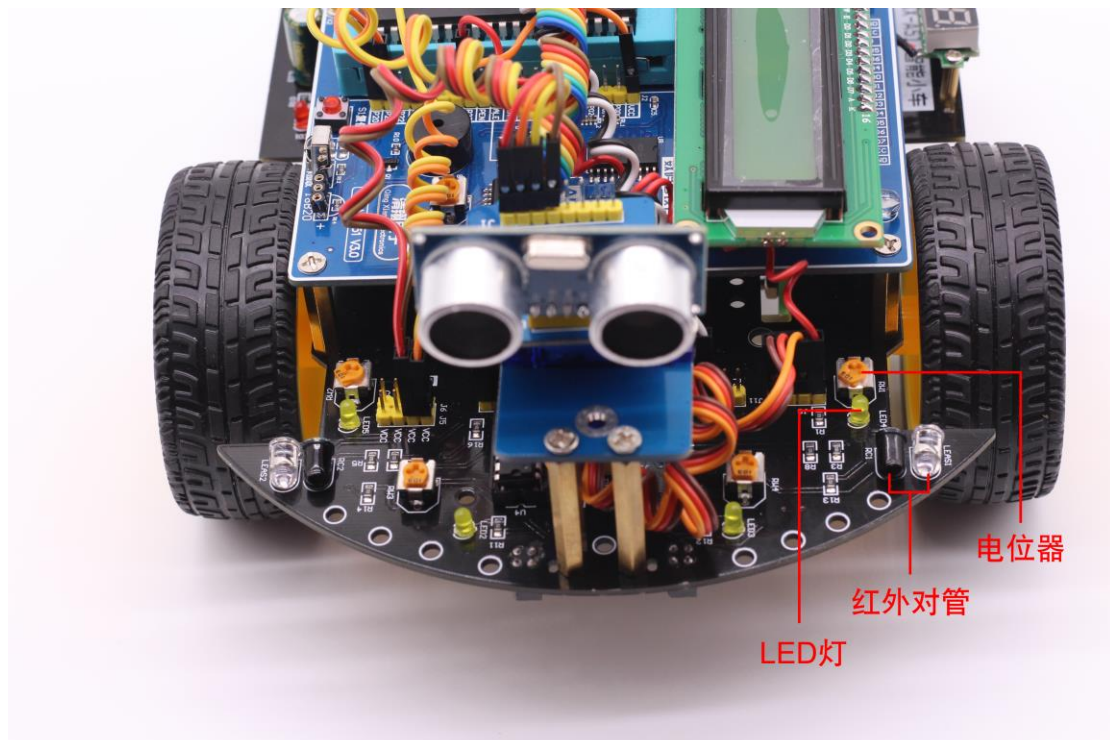


4. 上电调试

① 红外避障的调试

调节智能小车底板上的电位器 RW1 和 RW2（在小车底板的左右两侧）使底板上朝前的两个红外对管的检测的距离达到 20 厘米，即当智能小车前方 20 厘米处有一个障碍物时，智能小车底板上的 LED4、LED5 亮。如果距离不够，顺时针

调节电位器；检测距离太远，就逆时针调节电位器。



② 下载完程序给智能小车上电后，按开发板上的 S2 键启动小车

