硬件包含：

ESP32一个，OpenMV H7一个，TTL马达两个， 1800MAh锂电池一块，US-100超声波模块一个，TCS34725颜色传感器一个， DC-DC降压模块一个， TB6612电机驱动模块一个，巡线传感器S301D两个，补光灯一个

本作品由本人单独完成，可执行程序最终版包含一份OpenMV程序和一份esp32程序(文件夹分别为openmv和esp32\_vedioAndsensor)，前者实现的是巡线和实时图像数据发送任务，后者实现的是接收OpenMV图像数据和巡线数据，并将图像数据通过wifi上传至web端，综合利用巡线数据，超声模块，颜色传感器，巡线模块的数据实现小车的巡线和避障功能。