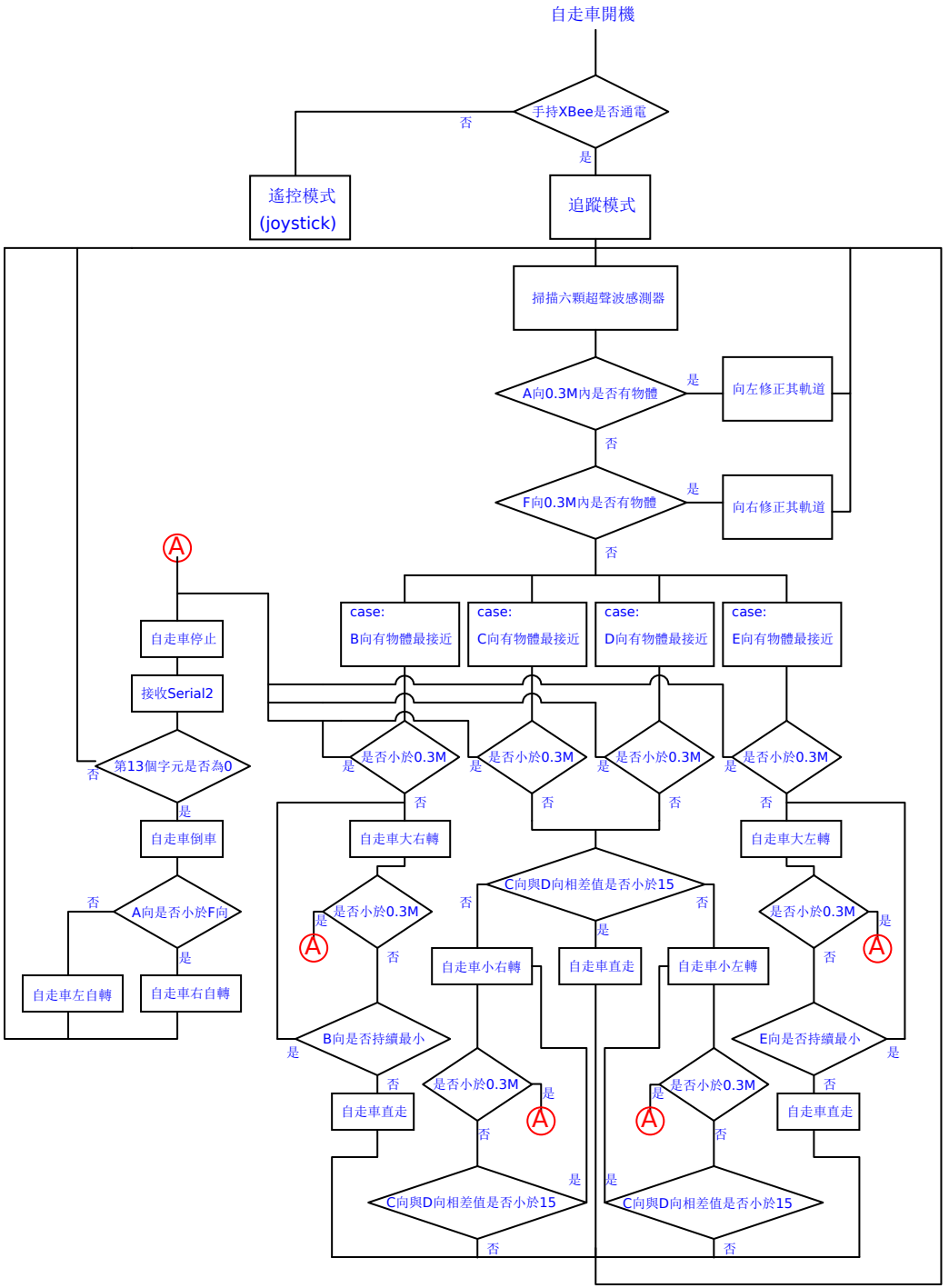
自走車開機
手持XBee是否通電
否
是
遙控模式
(joystick)
追蹤模式
掃描六顆超聲波感測器
A向0.3M內是否有物體
是
向左修正其軌道
否
F向0.3M內是否有物體
是
向右修正其軌道
否
A
自走車停止
接收Serial2
第13個字元是否為0
否
是
自走車倒車
A向是否小於F向
否
是
自走車左自轉
自走車右自轉
case:
B向有物體最接近
case:
C向有物體最接近
case:
D向有物體最接近
case:
E向有物體最接近
是否小於0.3M
是
否
自走車大右轉
自走車大左轉
C向與D向相差值是否小於15
自走車小右轉
自走車直走
自走車小左轉
B向是否持續最小
E向是否持續最小
自走車直走
自走車直走
C向與D向相差值是否小於15
C向與D向相差值是否小於15
D
C
E
B
F
A