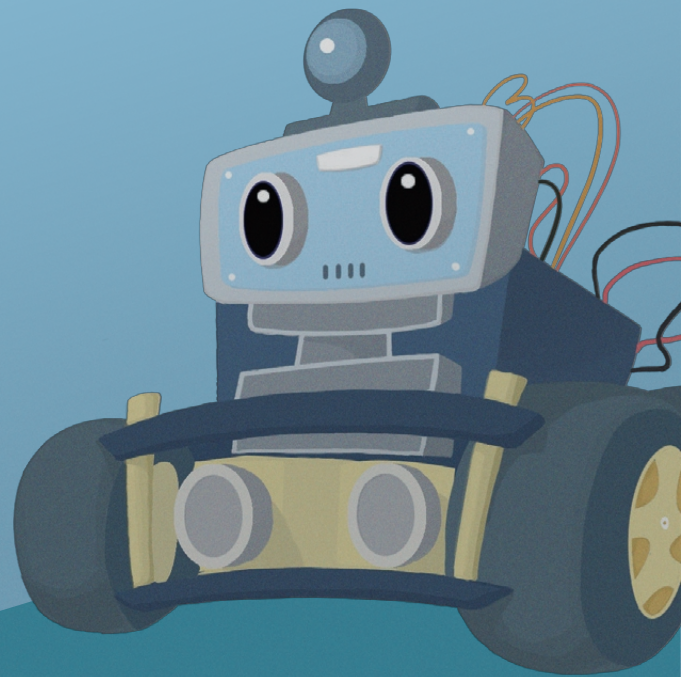


6

SMART ROBOT CAR V4.0 WITH CAMERA



Follow Mode





Введение:

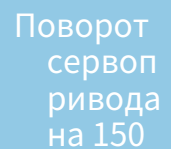
- + В этом уроке мы расскажем вам, как добиться режима следования Smart Robot Car и заставить его следовать за целью, чтобы двигаться вперед.



Подготовка:

- + Умный автомобиль-робот (с аккумулятором) Провод USB

- + В реализации режима следования Smart Robot Car также используется ультразвуковой модуль, но он несколько отличается от использования режима уклонения от препятствий.



+ Откройте Demo1 в текущей папке:

+ Прежде всего, рассмотрим определение относительных функций и переменных режима Follow Mode.

```

C:/ // в ApplicationFunctionSet_xxx0.h #ifndef
_ApplicationFunctionSet_xxx0_H_ #define
_ApplicationFunctionSet_xxx0_H_

#include <arduino.h>

класс ApplicationFunctionSet
{
общественность:
void ApplicationFunctionSet_Init(void);
void ApplicationFunctionSet_Follow(void);

частный:
volatile uint16_t UltrasoundData_mm;
volatile uint16_t UltrasoundData_cm;
boolean UltrasoundDetectionStatus = false;
public:
boolean Car_LeaveTheGround = true;
const int ObstacleDetection = 20;
};
extern ApplicationFunctionSet Application_FunctionSet;

```

Далее, что касается программирования режима слежения, можно перечислить описанные на схеме ситуации, когда цель не найдена, и записать их.

```

C:/ // в ApplicationFunctionSet_xxx0.h
void ApplicationFunctionSet::ApplicationFunctionSet_Follow(void)
{.....}

```

Загрузите программу. (При загрузке программы переключите кнопку "Upload-Cam" в положение "Upload"). После успешной загрузки программы поставьте Smart Robot Car на землю и включите выключатель. По умолчанию, когда ультразвуковой модуль распознает, что впереди есть цель, Smart Robot Car поедет прямо вперед, а если цели впереди нет, он повернется, чтобы найти цель интеллектуально.