[绪论 2](#_Toc531616636)

[系统设计方案 2](#_Toc531616637)

[理论基础 2](#_Toc531616638)

[系统组成 2](#_Toc531616639)

[硬件设计 2](#_Toc531616640)

[硬件选型 2](#_Toc531616641)

[电路与PCB设计 2](#_Toc531616642)

[软件设计 2](#_Toc531616643)

[平衡控制算法 2](#_Toc531616644)

[小车避障模块 3](#_Toc531616645)

[小车巡线模块 3](#_Toc531616646)

[物体识别模块 3](#_Toc531616647)

[远程控制 3](#_Toc531616648)

[项目执行总结 3](#_Toc531616649)

[项目规划与目标 3](#_Toc531616650)

[组内分工 3](#_Toc531616651)

[项目执行过程 3](#_Toc531616652)

[调试与测试 3](#_Toc531616653)

[经费总结 4](#_Toc531616654)

[结论 4](#_Toc531616655)

[附录 4](#_Toc531616656)

# 绪论

# 系统设计方案

## 理论基础

## 系统组成

# 硬件设计

## 硬件选型

## 电路与PCB设计

# 软件设计

## 平衡控制算法

## 小车避障模块

## 小车巡线模块

## 物体识别模块

## 远程控制

# 项目执行总结

## 项目规划与目标

本项目为卓工模块课程智能系统与实践的课程作业，项目的总体目标为设计一台二轮平衡车，主控板不限。

项目的基础要求为:

我们小组选择的项目拓展内容包括:

## 组内分工

## 项目执行过程

## 调试与测试

# 经费总结

# 结论

# 附录