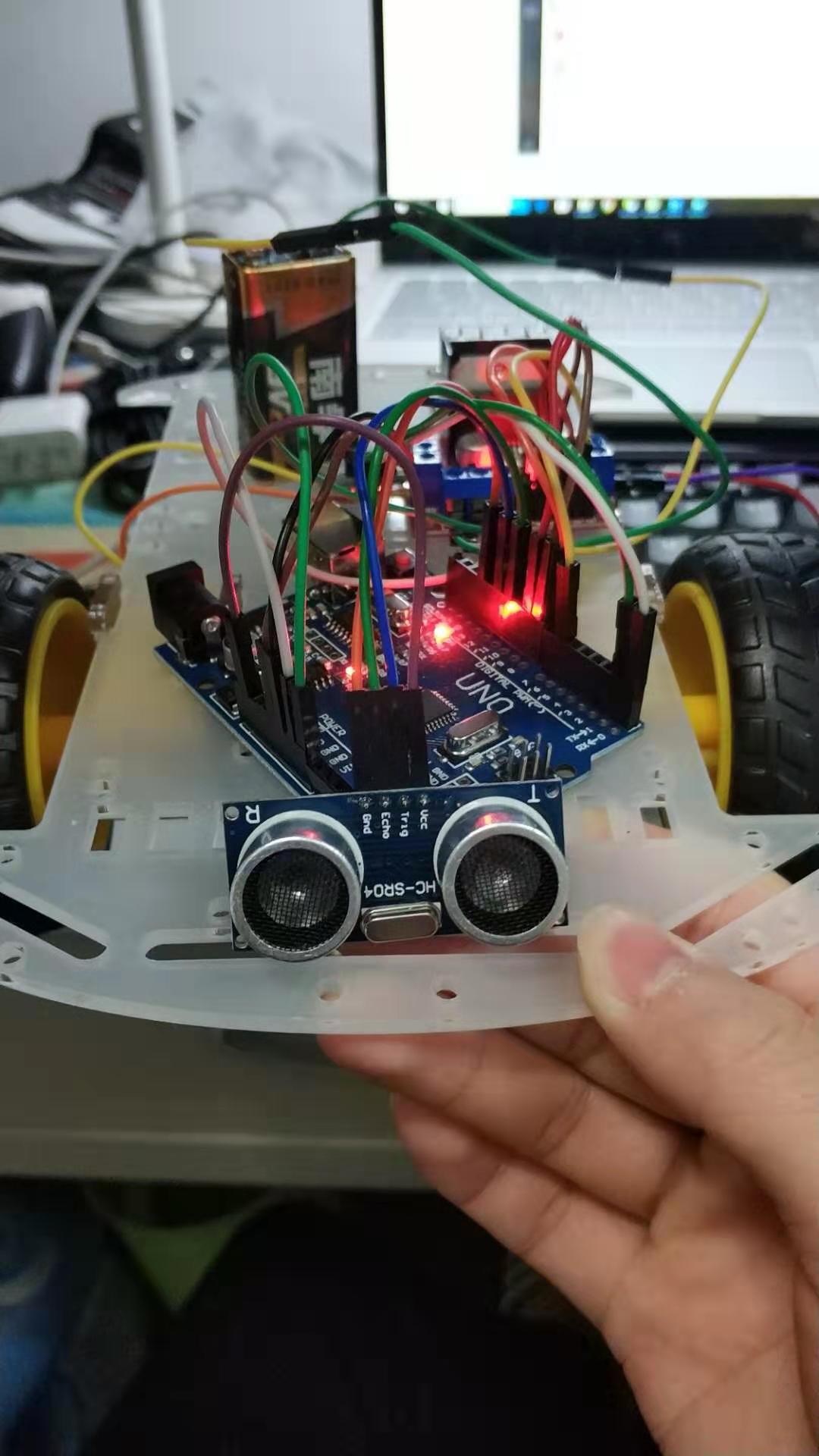
蓝牙智能小车（2）

**实现步骤：**

1. 在小车上添加超声波模块，利用线路将其连接到开发板上，需要注意超声波的发射端和接收端所对应的端口，然后在写代码时需要注意发射端和接收端端口间的对应，否则将无法使用发射端和接收端。



1. 加蓝牙模块，在第一次作业时已经添加了蓝牙模块并设置了相应的按键，所以这次只需要加上超声波模块。



1. 加入超声波模块，修改程序然后重新导入开发板，在程序里加上超声波的处理，利用超声波来探测前方阻碍物的距离，如果探测到距离小于一定值则不再前进，优先右转，如果右转后仍然有障碍物，则仍然右转，直到前方没有障碍物为止，代码在附件里。

**遇到的主要问题：**

1，不知道超声波模块该如何编写代码，如何获得距离，通过百度了解其代码编写方式，将其加到程序里，根据需要进行修改和编写。