**人工智能第八组 AICAR制作实验报告**

**小组成员**：章晓慧 2015201972

卢淑祺 2015201973

左笑晨 2015201974

胡晟 2015201971

1. **实验过程**
2. 组装小车：组装小车的过程相对比较顺利，因为我们事先加入了一个经验交流群，里面有各种分享资料。我们按照资料的步骤逐步拼装完成了小车，并可以正常运行。
3. 烧录程序：我们烧入uno板的程序起初是PPT上老师提供的程序，用来尝试自动避障

**二、问题与解决**

1、Arduino板上用于连接蓝牙和传感器的数字接口和连接动力驱动模块的数字接口重复，所以我们利用了Arduino板上数字接口附近的小孔来连接数字接口和连接动力模块，并弯曲面包线，将连接固定住。

2、我们在向Arduino板中写入代码的时候经常出错。后来发现是因为Arduino板在连接了蓝牙等设备的时候，会有端口被占用，导致了代码写入失败。

3、我们的电机驱动模块和Arduino板都或多或少的存在硬件问题，所以我们在实验的时候一步一步的测试硬件的性能，并选出了较为稳定的接口，并最终完成了自动避障功能。

**三、未来展望**

1. 使小车有指导性地运动，而不单纯地随机避障
2. 完善硬件，使小车可以稳定行进