## 参数调整

参数直接写在setup函数的开头，如：SPEED1=100;。

SPEED1：左轮速度(0-255）；SPEED2：右轮速度(0-255）；

以上两个参数用于控制机器人巡线行进时的速度。左右电机由于质量上的差异，同一PWM值下速度可能有些许不同，故需要分别设置。

TURN：转弯速度（0-255）；

BACK：刹车延时（>=0毫秒）；

DELAY：转弯延时（>=0毫秒）。

## 电机调试

### 例程

#include "Car.h"

Car mycar(10,11,12,13);

void setup(){

mycar.Mode();

mycar.Infer(1,1);

}

void loop(){

mycar.Move(140,140,2,1000);

}

### 说明

电机调试主要是检测当机器人前进时电机的转向是否正确。使用Car类的Infer成员函数进行检测，其中两个参数分别对应左右轮，参数值只取0和1。通过改变参数，可改变电机转向。例如：使用上述例程进行调试时，若左轮后退，则应将参数改为：mycar.Infer(0,1);。

## 巡迹传感器调试

### 例程

#include "Function.h" //包含变量的定义和函数的实现

#include "Track.h" //巡迹传感器类

#include "Car.h" //小车类

#include "Servo.h"

void setup(){

mycar.Mode();

mycar.Infer(1, 1);

mytrack.Mode();

Modify();//调试巡迹传感器的黑白阈值

}

void loop(){

while (mytrack.Digital\_in() == 101){

Tracking(SPEED1, SPEED2);

mycar.Move(SPEED1, SPEED2, 8, BACK);//后退

mycar.Move(0, 0, 5, 1);//停止

TurnC();//掉头

}

}

### 说明

巡线传感器调试主要测试巡线是否正常。利用上述例程时，应先调试好电机转向。操作如下：操作如下：打开开关，蜂鸣器声音响起，提示将寻线传感器的红外全部对准白色区域；蜂鸣器声音变化时，提示将红外全部对准黑线；蜂鸣器声音再度变化时，表示完成调节。

## 关于机器人的使用

使用我们提供的程序运行机器人时，请确保程序已经过调试(主要为电机调试)。使用步骤如下：打开开关，先测白色区域，再测黑线。测黑线时注意让红外全部对准黑线，不要偏到白色区。这两步骤可根据蜂鸣器的声音提示进行。之后把小车放到起始框内，当比赛开始时，将机器人往前推一点距离，使之中间的巡迹传感器在黑线上，左右两边巡迹传感器在白色区域上，之后机器人会开始行进。周围环境光要均匀，最好不要有阳光照射，这对红外和巡迹传感器的判断有很大影响。