



基于Arduino的倒车雷达设计与实现

中期答辩

16计科1班 刘佳玮 201614420112



1. 文献资料阅读整理情况

2. 拟定写作提纲

3. 初稿撰写情况

4. 实验与调试

5. 后期工作

一、文献资料阅读整理情况

1. 阅读相关硕士论文
2. 前往技术论坛学习模块知识并汇总
3. 阅读官网源码实现并翻译

二、拟定写作提纲

- | | |
|-----------------|---------|
| 1. 绪论 | 5. 结论 |
| 2. 倒车雷达的硬件结构 | 6. 谢辞 |
| 3. 倒车雷达的软件结构 | 7. 参考文献 |
| 4. 倒车雷达系统的安装与调试 | 8. 附录 |

三、初稿撰写情况

完成部分

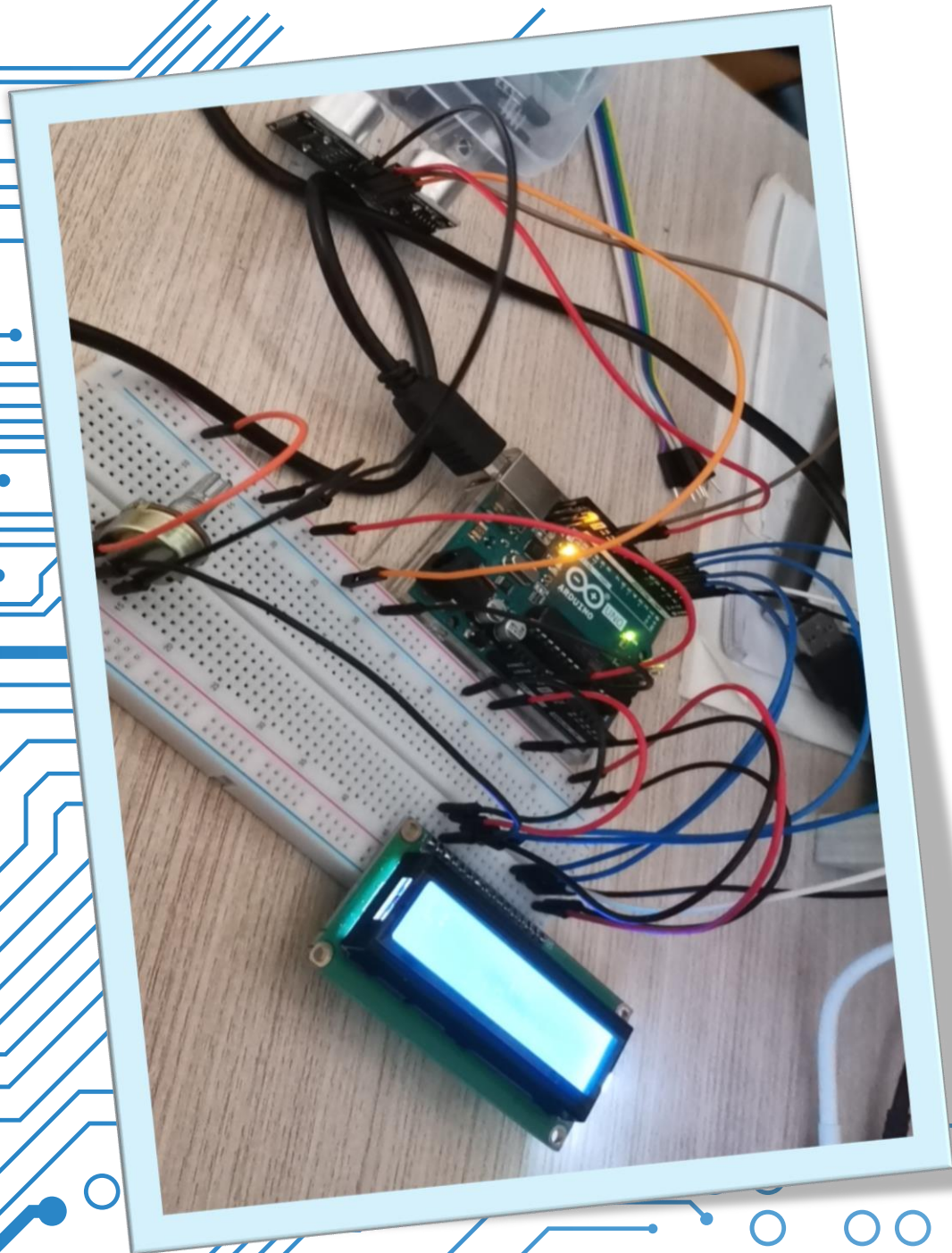
1. 绪论部分
2. 硬件结构设计
3. 软件结构设计
4. 谢辞
5. 参考文献

尚需完善

1. 安装与调试
2. 附录部分
3. 结论

四、实验与调试

1. HC-05超声波测距
2. HC02-48直流电机
3. Arduino串口通信



五、后期工作

1. 继续阅读源码完成附录部分
2. 完善软件部分的细节设计
3. 安装与调试, 得出最后结论

The background features a complex pattern of thin blue lines and small circles, resembling a circuit board or a digital network. The lines are of varying thickness and form a dense, interconnected web, particularly concentrated on the left side and bottom. Small circles are scattered throughout, some appearing in clusters and others in isolation. The overall aesthetic is clean, modern, and technological.

Thanks!