

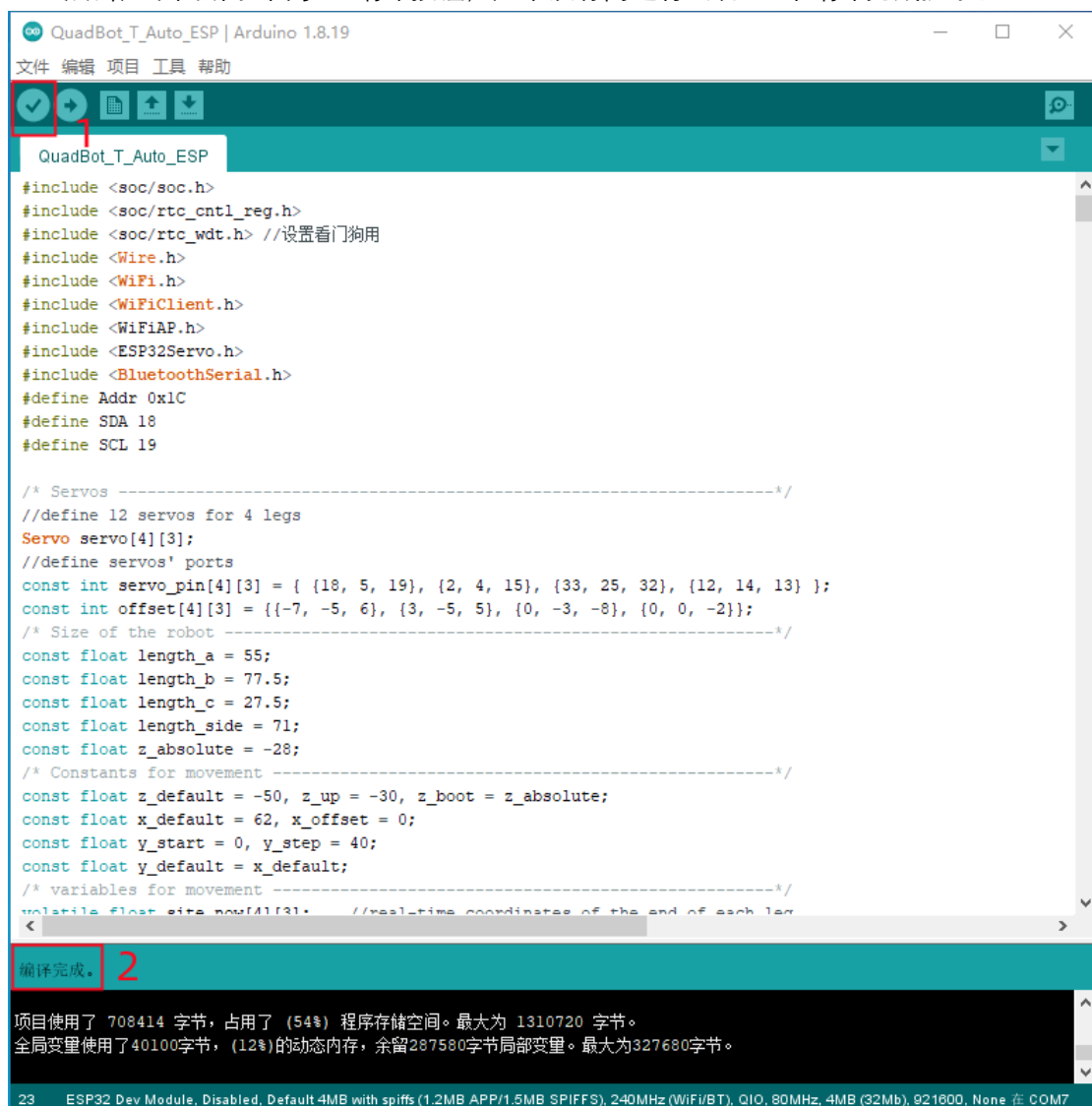
# 1.体验机器人自动运行指定动作程序

## 1.1 打开源码

打开源码文件夹中的 QuadBot\_T\_Auto\_ESP 文件夹，双击 QuadBot\_T\_Auto\_ESP.ino，打开源码。

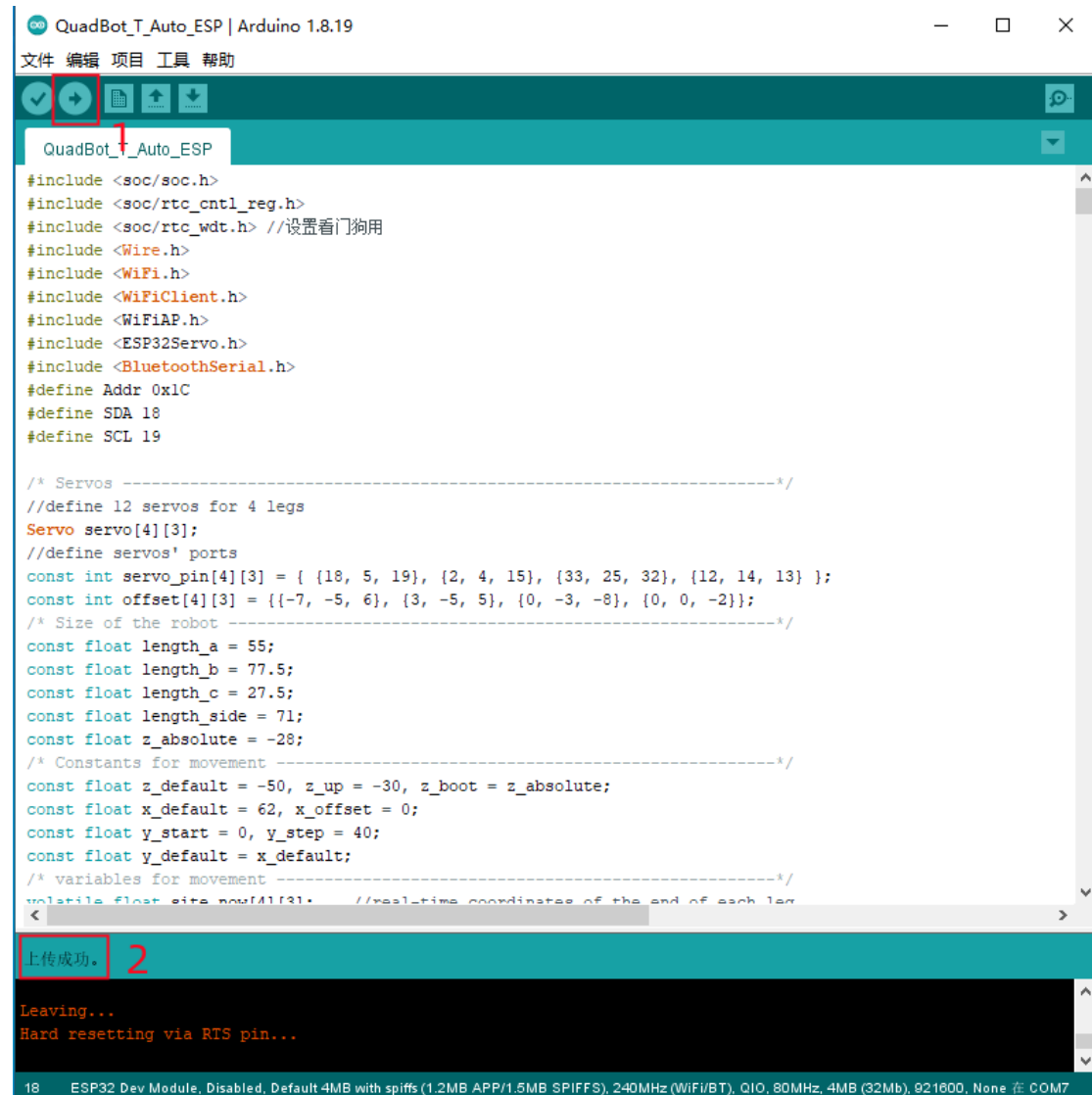
## 1.2 编译源码

点击如下图所示中的 1 编译按钮，如果没有问题将出现 2 中编译完成提示。



## 1.3 下载程序到单片机

用 usb 线连接单片机和电脑，选择正确的 COM 口，然后点击如下图所示的 1“下载”按钮，如果一切顺利将出现 2“上传成功”提示，至此，程序下载成功，然后拔掉 USB 线。



## 1.4.上电运行

如果正常的话，机器人将执行以下动作。站立两秒→前进两秒→后退两秒→左转两秒→右转两秒→挥手两秒→握手两秒→跳舞两秒→坐下两秒。然后又从站立开始循环执行。