

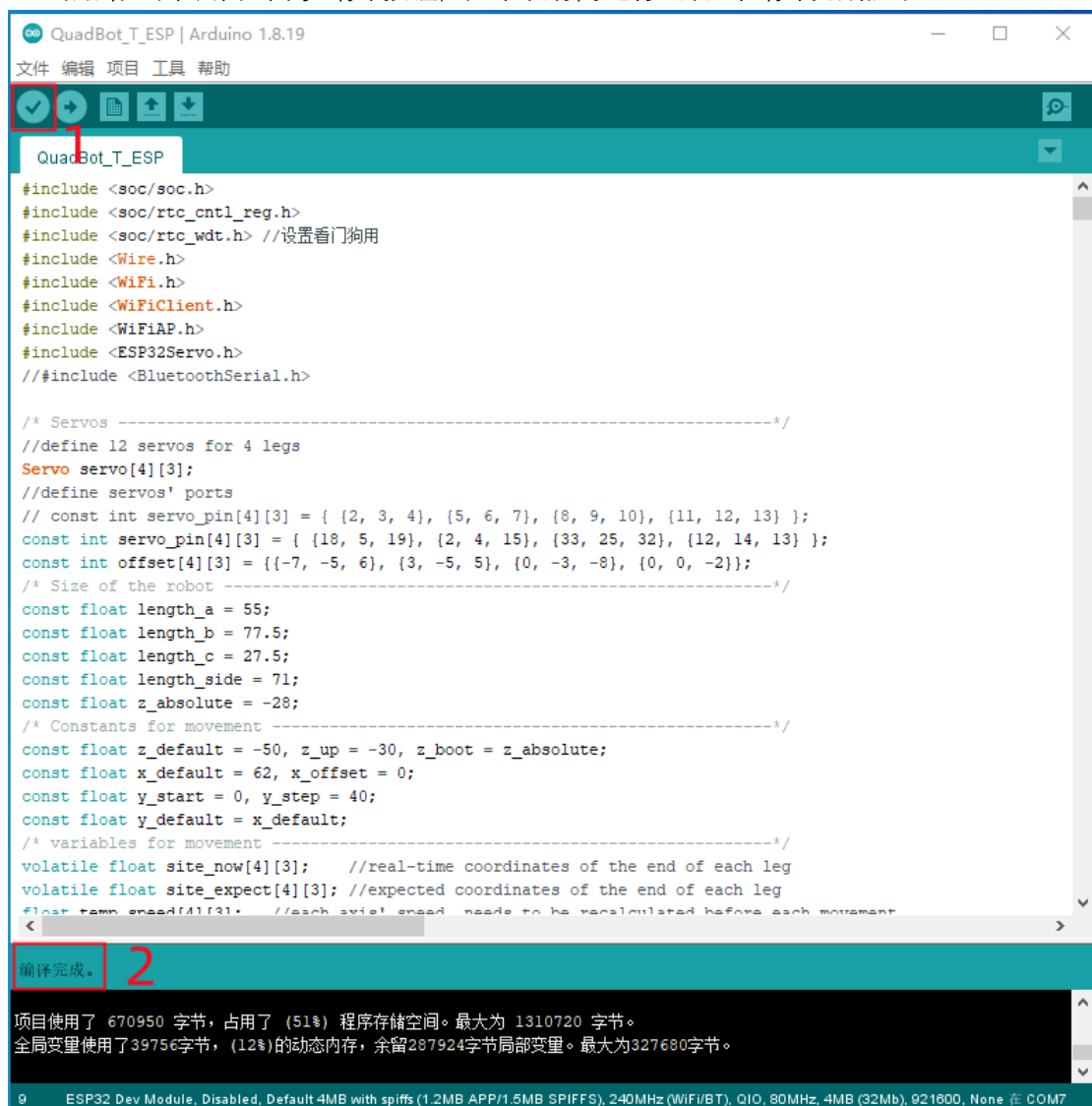
1.APP控制机器人

1.1.打开源码

打开我们提供的资料包，定位到“课程→课程3 APP控制机器人→QuadBot_T_ESP”文件夹，双击QuadBot_T_ESP.ino，打开源码。

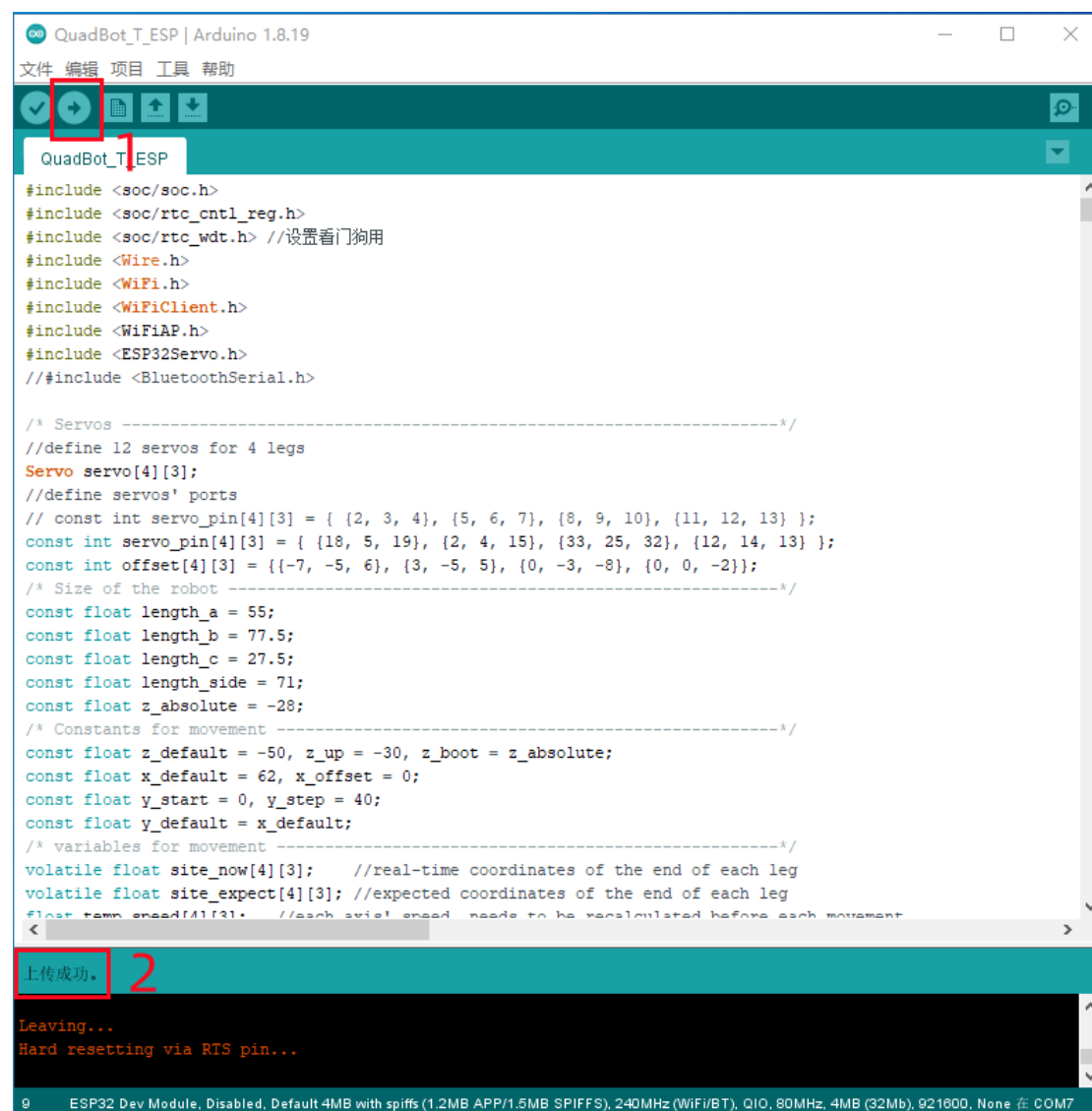
1.2.编译源码

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 网页 APP 控制机器人

手机或电脑无线网络扫描WIFI（关闭GPRS等共享网络，确保WIFI是唯一使用的网络）（具体在手机的“设置” “WLAN”里操作），连接名为 QuadBot-T 的wifi热点，密码是 12345678，如下图所示。



在手机或电脑的网页浏览器输入控制页面地址 192.168.4.1，正确的情况下将出现如下界面

四足机器人控制



按照界面按钮提示即可遥控机器人完成指定动作。