

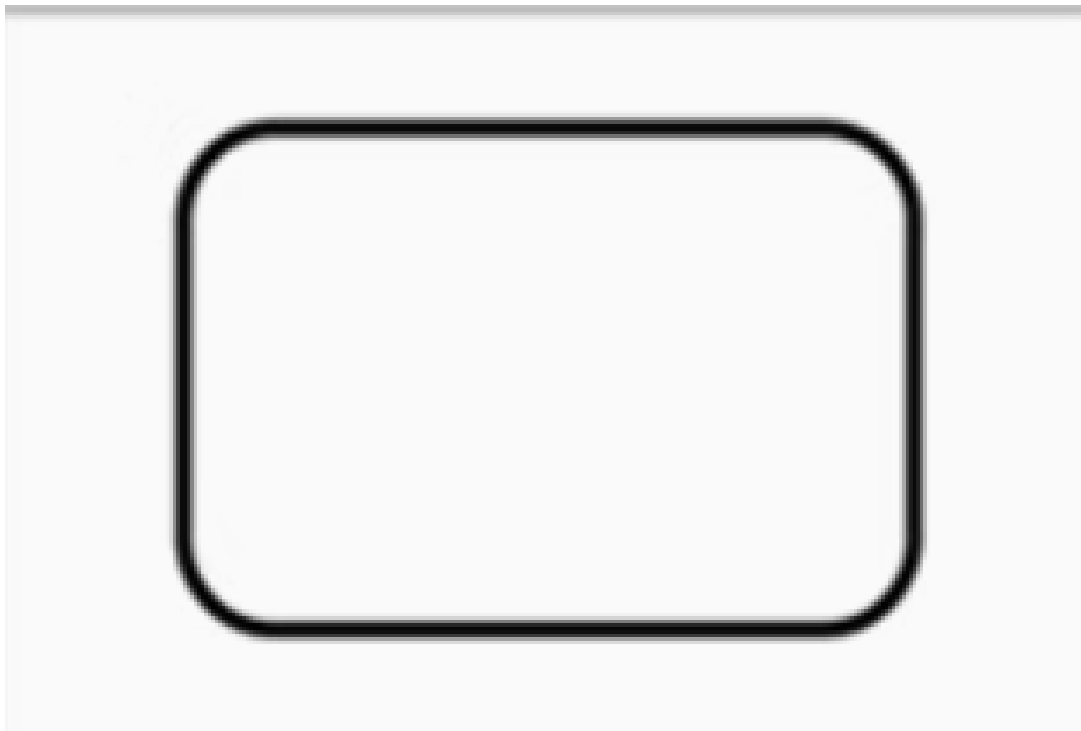
鸿蒙小车打分

一、基本测试项目

- 巡线避障
 - 小车能沿着地图黑线行驶一周，不偏离或使出黑线
 - 途中遇到障碍物需停车，不得撞上障碍物；障碍物移除后，小车继续行驶
 - 行驶到终点线时，需自动停车
 - 在发车前，可以用按键设置车速
 - OLED屏在小车行驶过程中实时显示车辆状态（前进、后退或停止）和速度

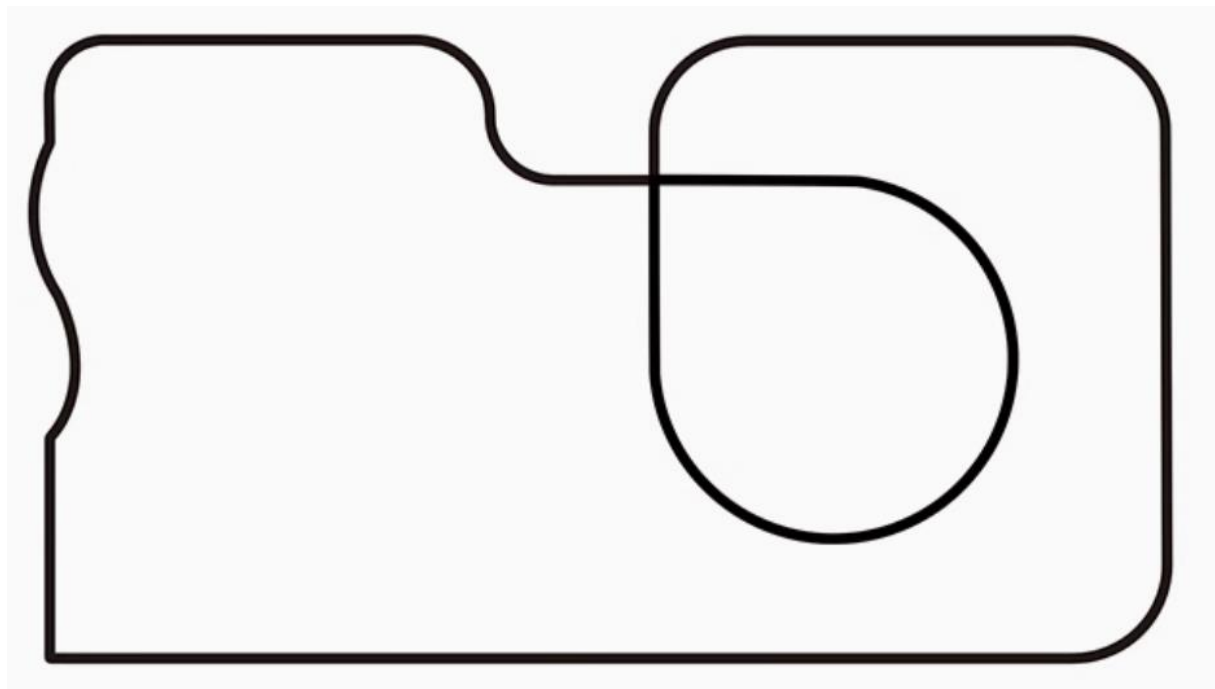
地图

- 简单-合格
 - 在以下圆角矩形地图上完成基本测试项目，分数合格



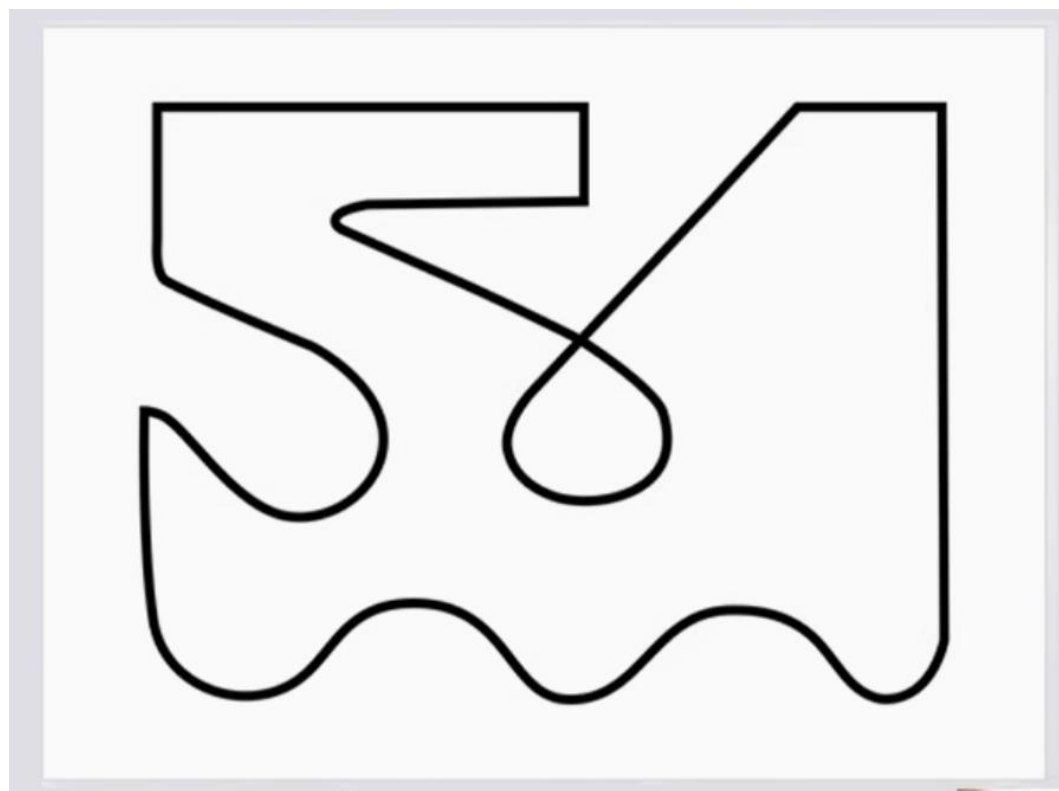
地图

- 中等-中等
 - 在以下地图上完成基本测试项目，分数中等



地图

- 困难-良好
 - 在以下地图上完成基本测试项目，分数良好

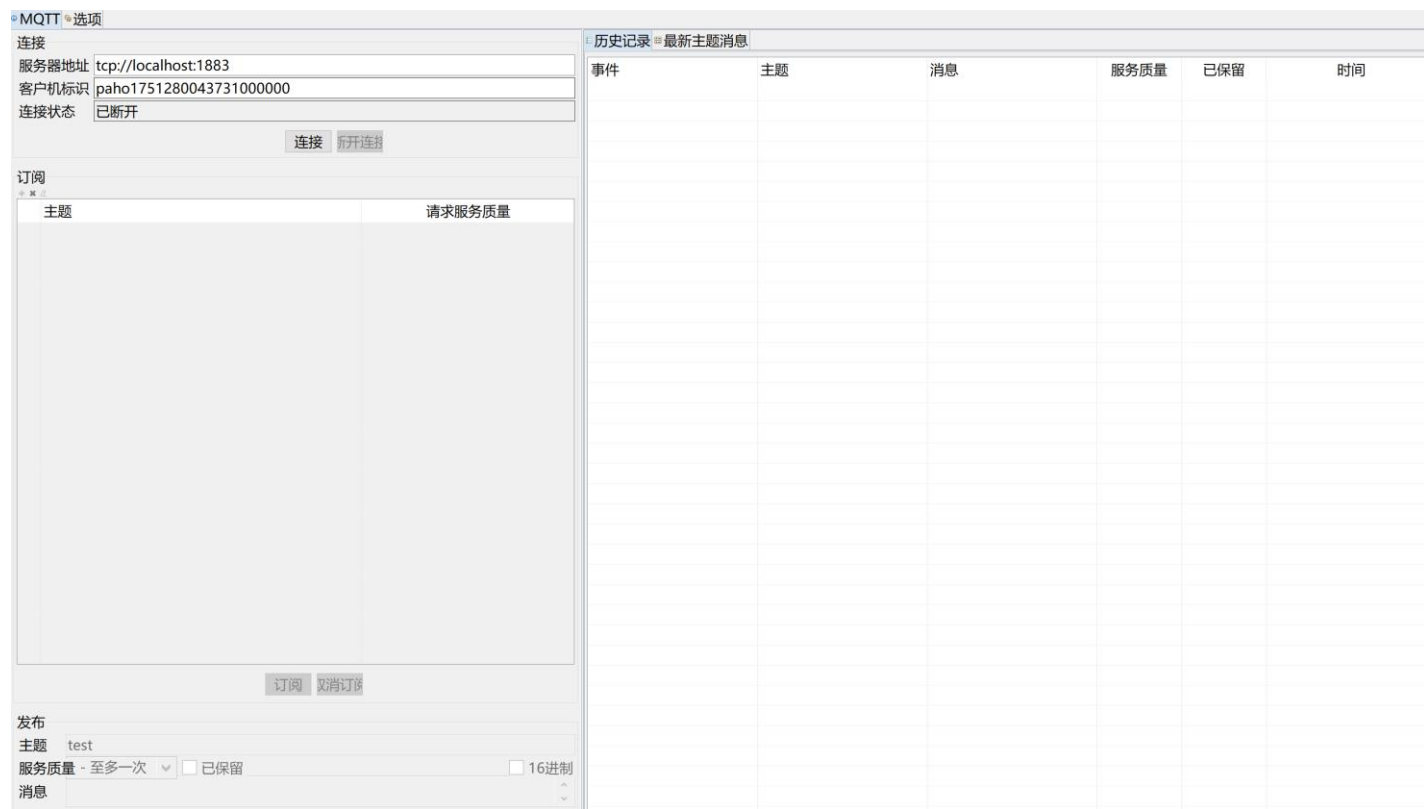


二、进阶测试项目

- 遥控小车
 - PC机通过WiFi控制小车前进、后退、停止、左转和车速
 - 小车实时将自己目前的行车信息（前进、后退、停止、左转和车速等）通过WiFi传到PC并显示出来

进阶测试项目

- 无前端-优秀
 - 控制信息和车辆状态信息仅能通过paho.exe客户端互传，优秀



进阶测试项目

- 有前端-非常优秀
 - 可以是Web、PC或手机APP等形式，非常优秀

