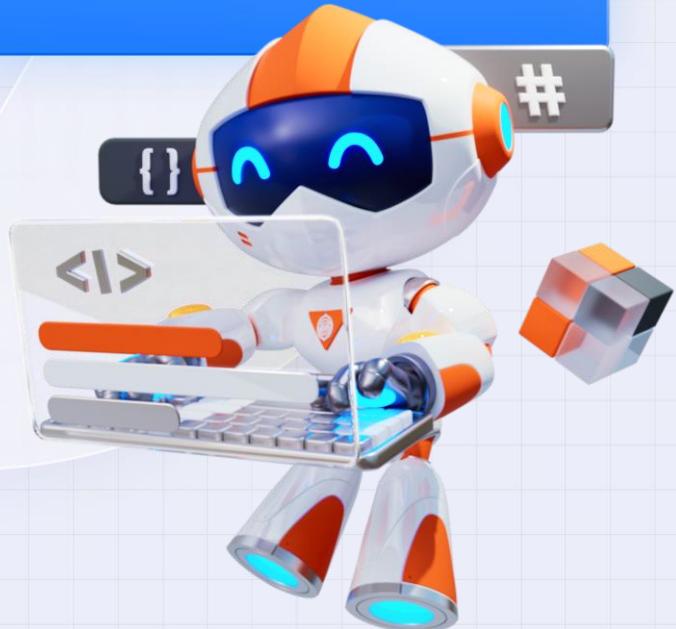


L7-4 | 重建百兽洞

模块7：智能遥控车

模块8：遥控车升级



ANALYTICAL

INTELLECTUALLY CURIOUS

CREATIVE



项目内容

① 项目内容

initCar()语句

move()语句

左右转弯语句

setClaw()语句

setPower()语句

单词卡

initial:最初的

claw:爪子

power:动力

detect:检测



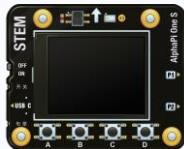
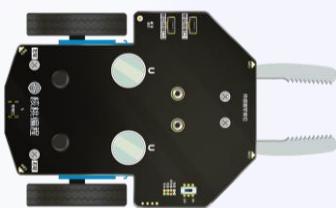


initCar()语句

概念详解

initCar
initial 初始
Car 汽车

initCar()语句可以初始化智能车，让智能车做好运动的准备。



小创客，**智能车需要和智慧核心连接之后**，我们才能编程控制它，编写程序之前，记得**打开智能车和智慧核心的开关哦~**



move()语句



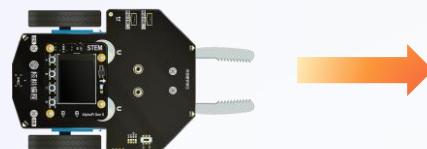
move()语句可以让智能车前进或者后退，括号中的数值表示要前进的距离。

示例讲解

①括号中为正数

```
initCar()
```

```
move(10)
```



智能车前进10厘米

②括号中为负数

```
initCar()
```

```
move(-10)
```



智能车后退10厘米



左右转弯语句

概念详解

- turnLeft()语句可以让智能车向左旋转
- turnRight()语句可以让智能车向右旋转
- 括号中填入旋转的角度



左右转弯语句还可以和getIRKey()语句结合使用哦~
按下对应按键，智能车会对应转弯。



代码示例

```
while True:  
    key = getIRKey()  
    if key == '左':      -->检测到按下左键  
        turnLeft(90)    -->智能车向左转弯
```





setPower()语句

概念详解

设置智能车左右电机的动力，从而控制两个电机转动的方向和快慢。



括号中的数值范围为 **-100 到 100**，输入数字**越靠近 -100 或 100**，电机转动得**越快**，智能车速度就**越快**。

代码示例

① 前进后退

```
setPower(80, 80)
```

```
setPower(-80, -80)
```

填入的数值需要**相等**，
正数前进，负数后退

② 左右转弯

```
setPower(0, 80)
```

```
setPower(80, 0)
```

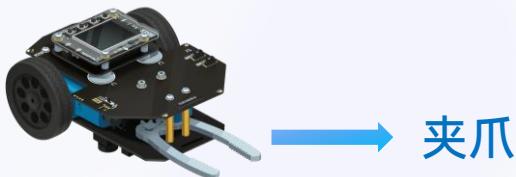
哪边的电机动力数值**更小**，就向哪边转弯；两边车轮转速**差距越大**，转弯速度就**越快**



setClaw()语句



控制智能车上的夹爪，括号中填入1，夹爪**关闭**，
填入0，夹爪**打开**。



代码示例

```
initCar()  
setClaw(0)
```

--> 初始化智能车，控制夹爪打开

```
while True:
```

```
    key = getIRKey()
```

```
    if key == '1':
```

```
        setClaw(1)
```

```
    if key == '2':
```

```
        setClaw(0)
```

--> 用户按下1键，夹爪关闭

--> 用户按下2键，夹爪打开



项目日志

