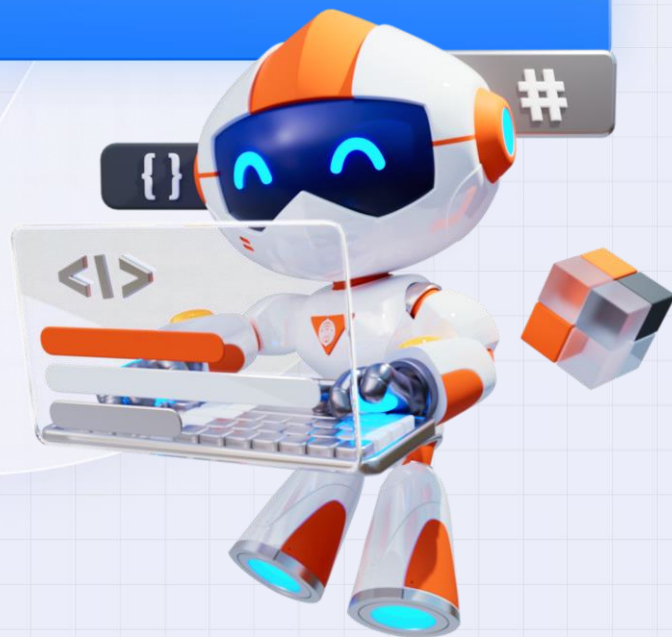


L7-4 | 重建百兽洞

# 模块7：智能遥控车 & 模块8：遥控车升级



ANALYTICAL  
INTELLECTUALLY CURIOUS  
CREATIVE



## 项目内容

### 🔗 项目内容

initCar() 语句

move() 语句

左右转弯语句

setClaw() 语句

setPower() 语句

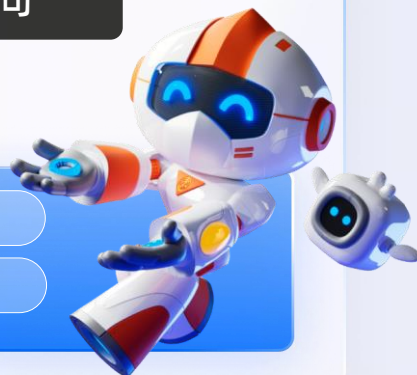
### 单词卡

initial: 最初的

claw: 爪子

power: 动力

detect: 检测



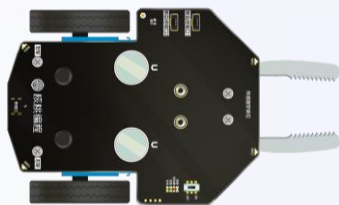


## initCar()语句

### 概念详解



initCar()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



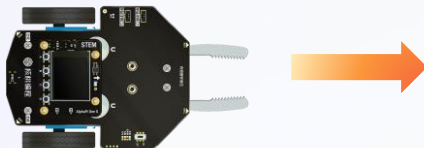
move()语句可以让智能车前进或者后退，括号中的数值表示要前进的距离。

### 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**

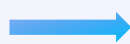
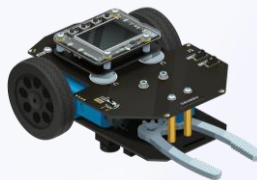




## setClaw()语句



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。



夹爪

### 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)
```

-----> 用户按下1键，夹爪关闭

```
    if key == '2':  
        setClaw(0)
```

-----> 用户按下2键，夹爪打开



## 项目日志

