**《 智能系统 》实验报告**

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **学号** | | **姓名** | **承担任务** | | | **贡献度** | **得分** |
|  | |  |  | | |  |  |
|  | |  |  | | |  |  |
|  | |  |  | | |  |  |
|  | |  |  | | |  |  |
|  | |  |  | | |  |  |
|  | |  |  | | |  |  |
|  | |  |  | | |  |  |
| **实验题目** | 十字路口红绿灯智能控制完整系统实现与测试 | | | | | | |
| **实验时间** |  | | | **实验地点** |  | | |
| **实验成绩** |  | | | **实验性质** | **□验证性 □设计性 ☑综合性** | | |
| 教师评价：  □算法/实验过程正确 □源程序/实验内容提交  □程序结构/实验步骤合理 □实验结果正确  □语法、语义正确 □报告规范  其他：  评价教师签名： | | | | | | | |
| 1. 实验目的   为实现十字路口红绿灯智能控制，本次实验的目的是：   1. 了解上位机与下位机实时通讯原理。 2. 设计与实现上位机与下位机的实时通讯。 3. 实现十字路口红绿灯智能控制的完整功能。 | | | | | | | |
| 1. 实验项目内容   1、定义上位机与下位机的通讯协议。  2、设计实现上位机的串口通讯程序。  3、设计实现下位机的串口通讯程序。  4、包含上下位机的完整系统的实现与测试。 | | | | | | | |
| 三、实验过程或算法（代码）  要求：  按实验项目内容要求逐条编写 | | | | | | | |
| 1. 实验结果及分析   要求：给出测试效果与评价。 | | | | | | | |
| 1. 完成时间   （1）实验时间：2021.6.5，2021.6.19  （2）检查时间：2021.6.14  （3）2021年6月19日23:59之前提交实验报告 | | | | | | | |