2018年国际学院小学期第 31 组验收表

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **班级** | **学号** | **姓名** | **分工** | **贡献率**  **（5为满）** | **基本功能** | **扩展功能** | **显示方式及内容** | **传感器**  **（类型、数量等）** |
| 2016215102 | 2016212997 | 苏文强 | 外观设计及搭建、CAD图绘制、电路调试 | 4 | 1. 小车能够自动对6m内的移动红外信号发射源进行准确跟踪。  2. 实时准确显示跟踪距离和跟踪时间。 | 1.超声波测距避障  2.红外遥控小车行进，可切换遥控 / 追踪两种模式  3.小车可以改变转弯半径以及\*加减速\*  4.内置两段机器人舞蹈，可以\*自定义舞蹈并存储\* | LCD1602显示屏  第一行显示追踪距离(Distance)  第二行显示追踪时间(Time) | 超声波测距传感器\*2  1838红外传感器\*4 |
| 2016215103 | 2016213042 | 王宇昕 | 电路调试、Proteus仿真图绘制、代码编辑 | 4 |
| 2016215106 | 2016213118 | 辛逸飞 | 电路设计、搭建及调试、构架设计、主要代码编辑 | 5 |
| 2016215109 | 2016213241 | 李刘婧 | 外观设计及搭建、电路调试、PPT制作 | 4 |
| 2016215110 | 2016213254 | 高闻泽 | 构架设计、电路搭建及调试、外观搭建 | 4 |