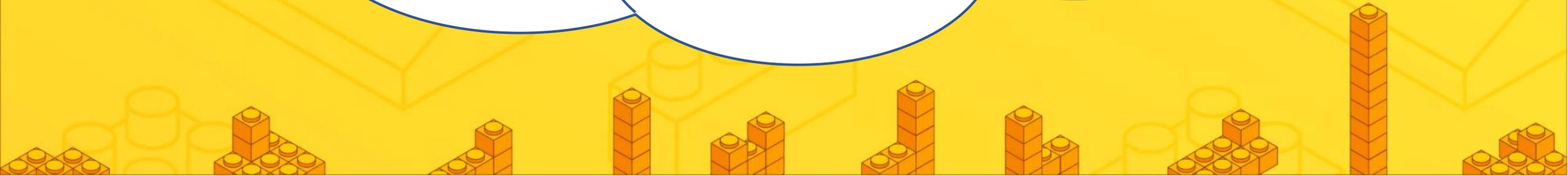




小车动起来



课程目标

- 完成基础小车的搭建，了解搭建注意事项，起件器的使用
- 了解软件安装
- 学习设备（电机）定义方法



01 基础车搭建



小车搭建

1

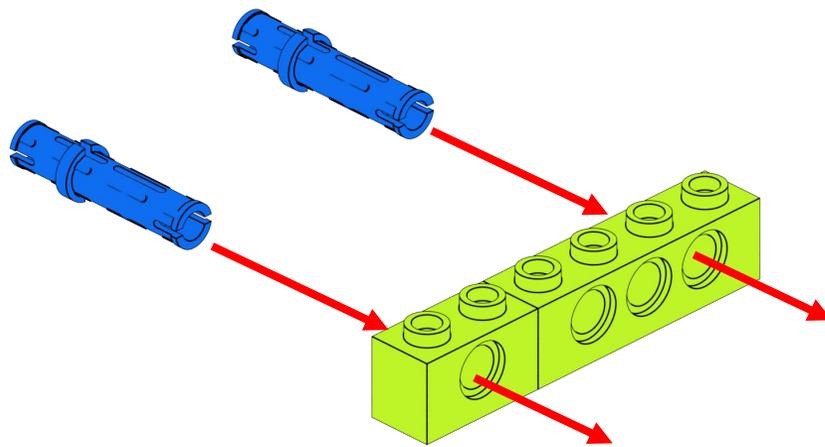


x2

4



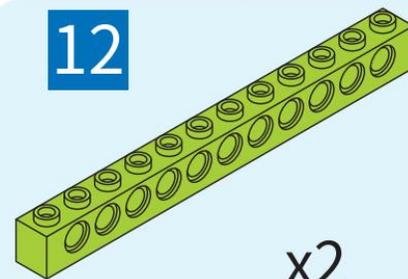
x1



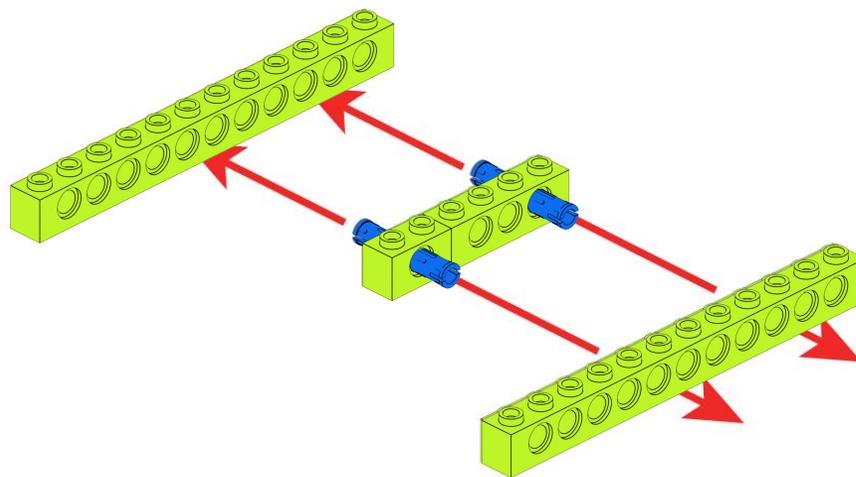
小车搭建

2

12



x2



小车搭建

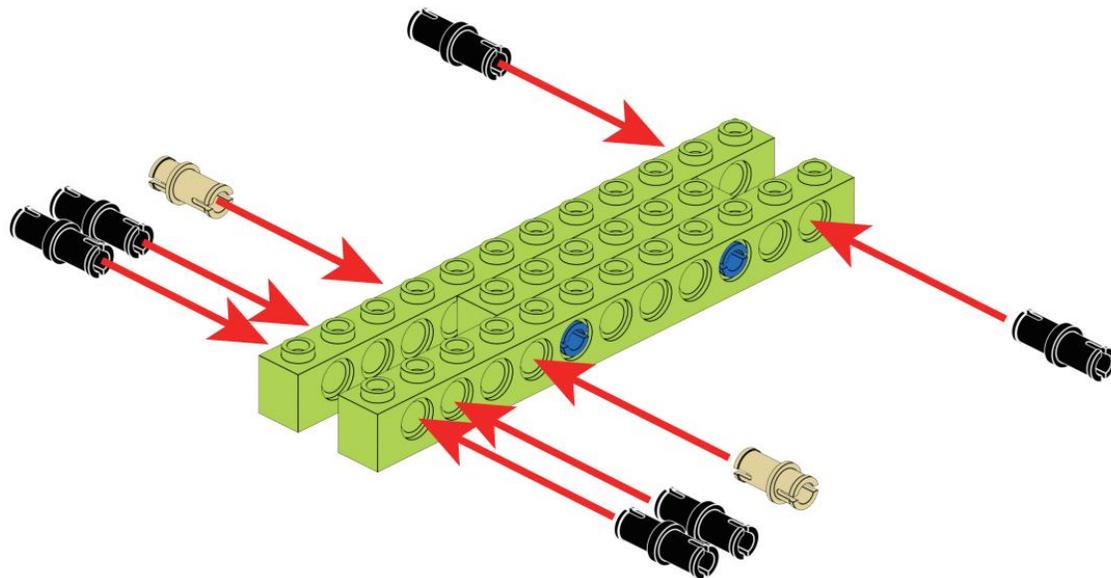
3



x2



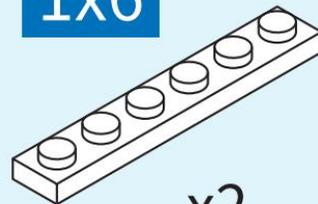
x6



小车搭建

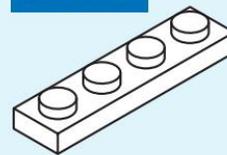
4

1x6

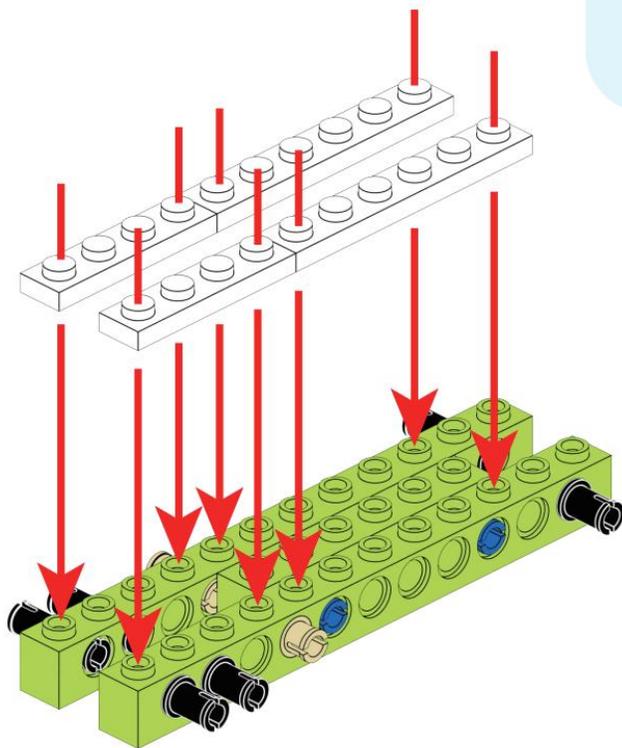


x2

1x4

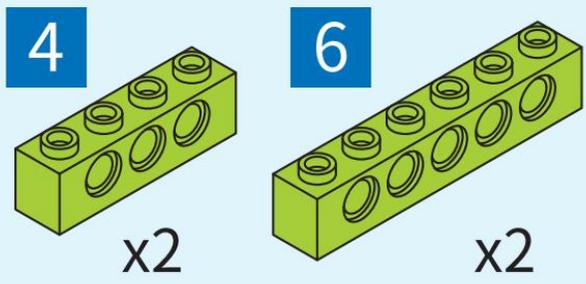
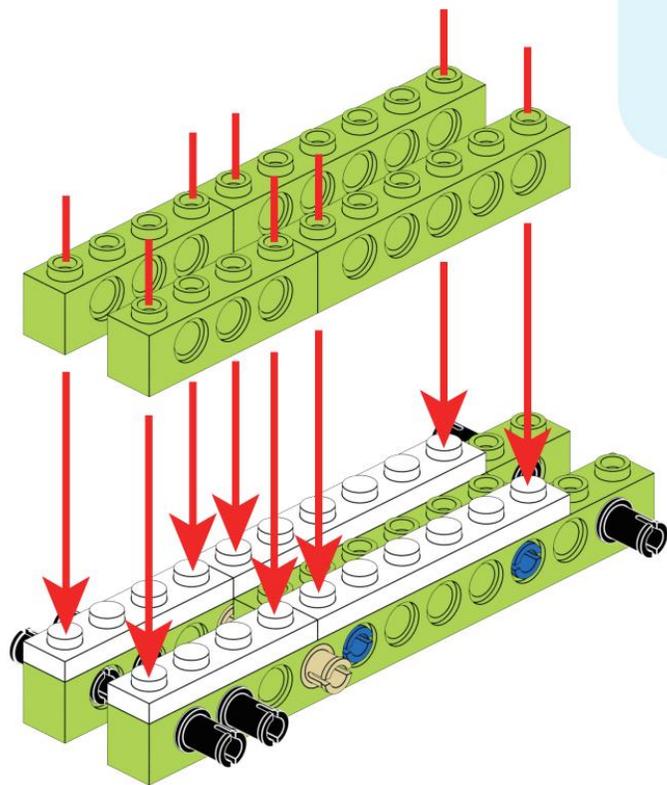


x2



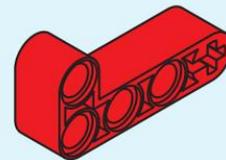
小车搭建

5

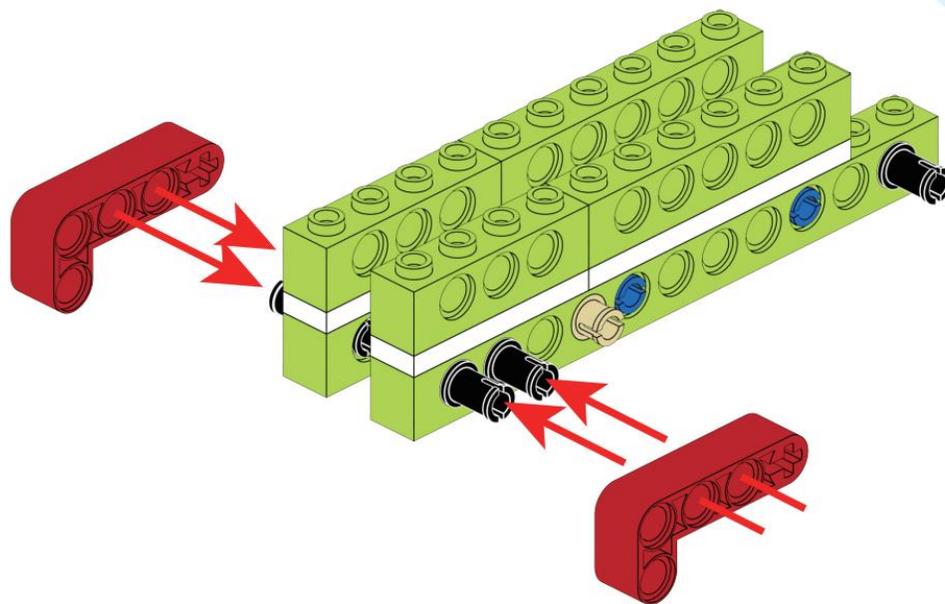


小车搭建

6



x2

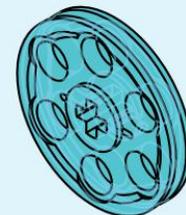


小车搭建

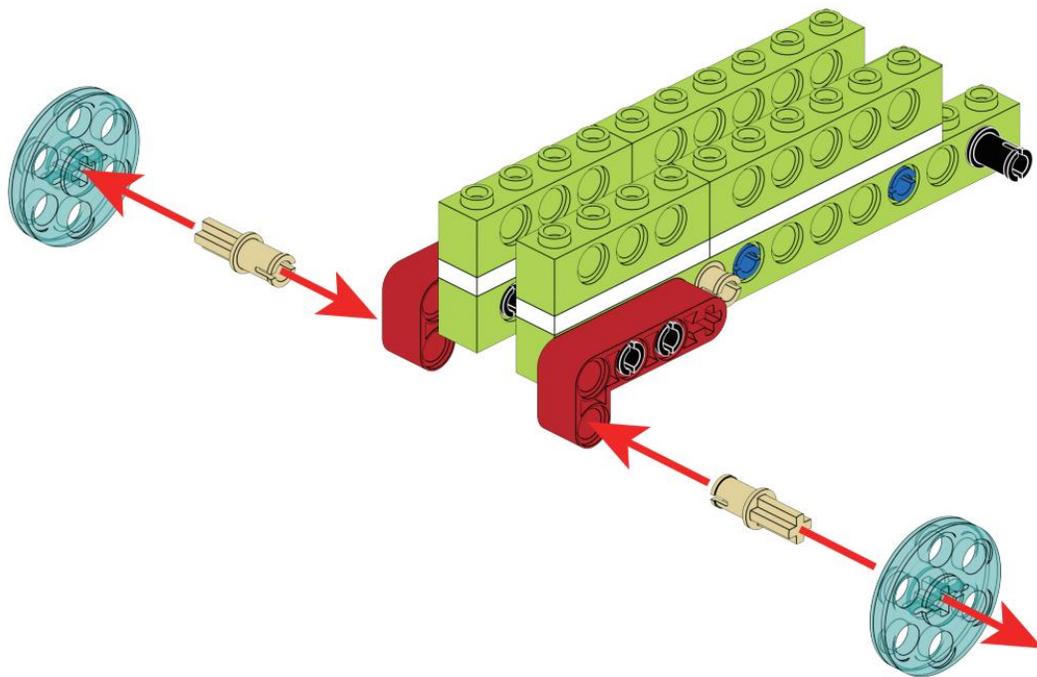
7



x2

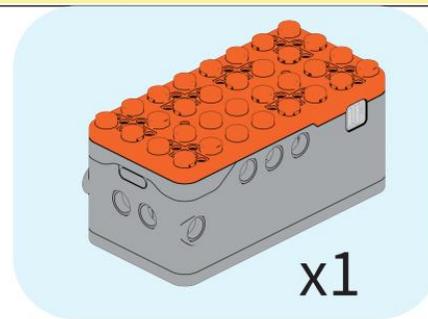
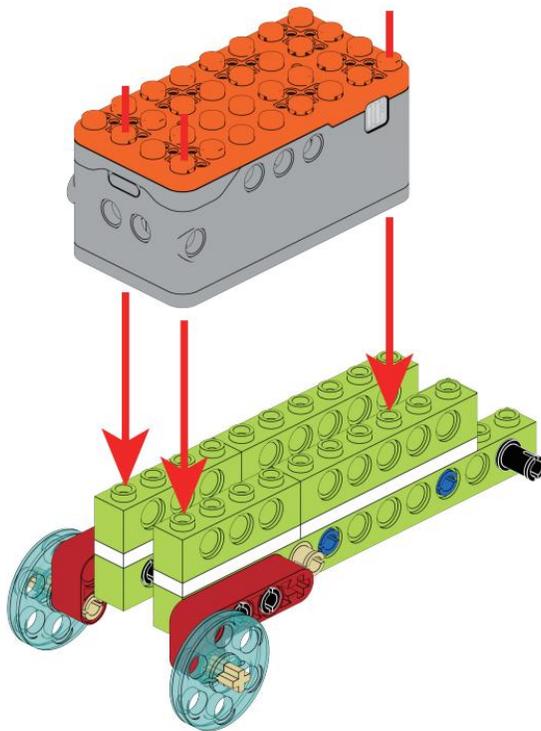


x2



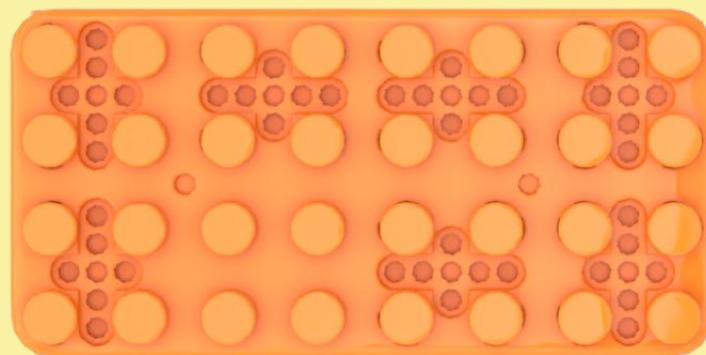
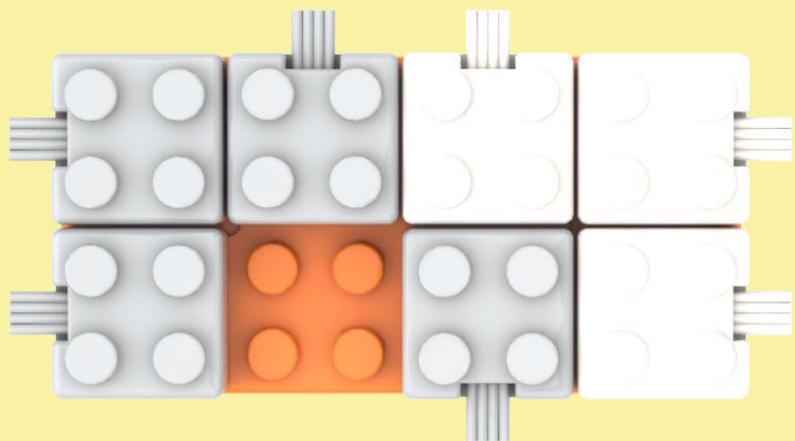
小车搭建

8



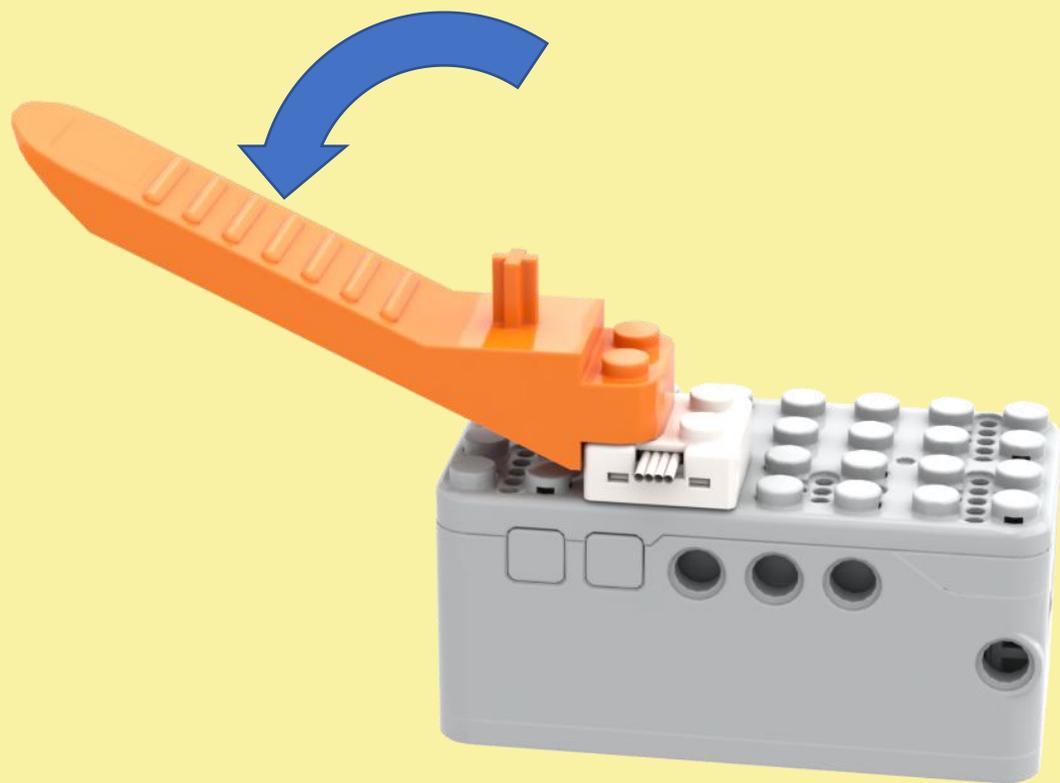
搭建注意事项

- 注意接口朝向，观察线的位置与接口方向



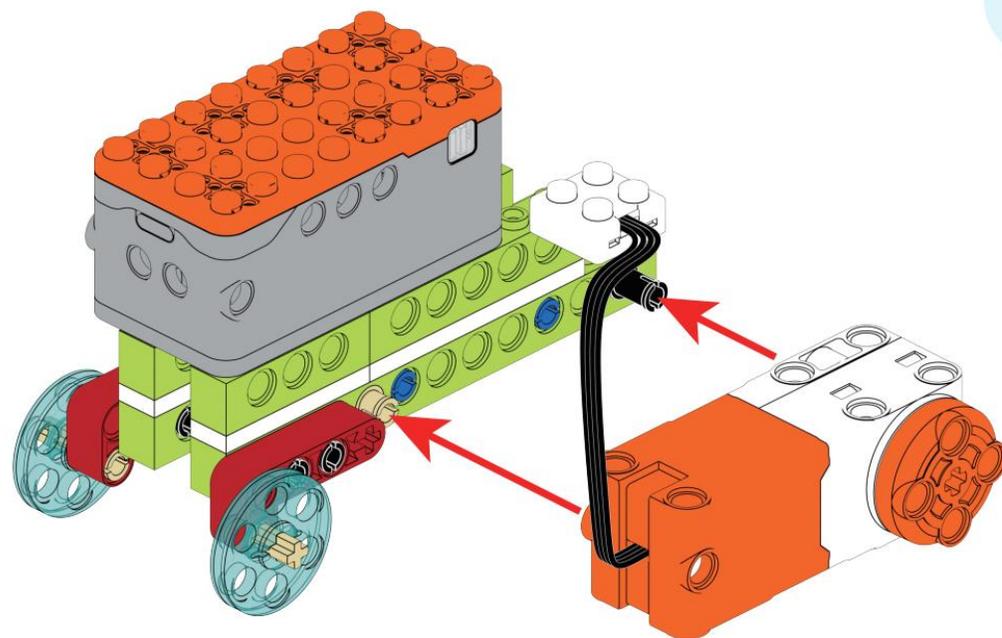
搭建注意事项

- 拆除接口时一定要使用起件器，一起熟悉起件器的用法吧



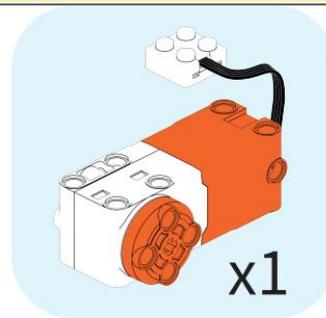
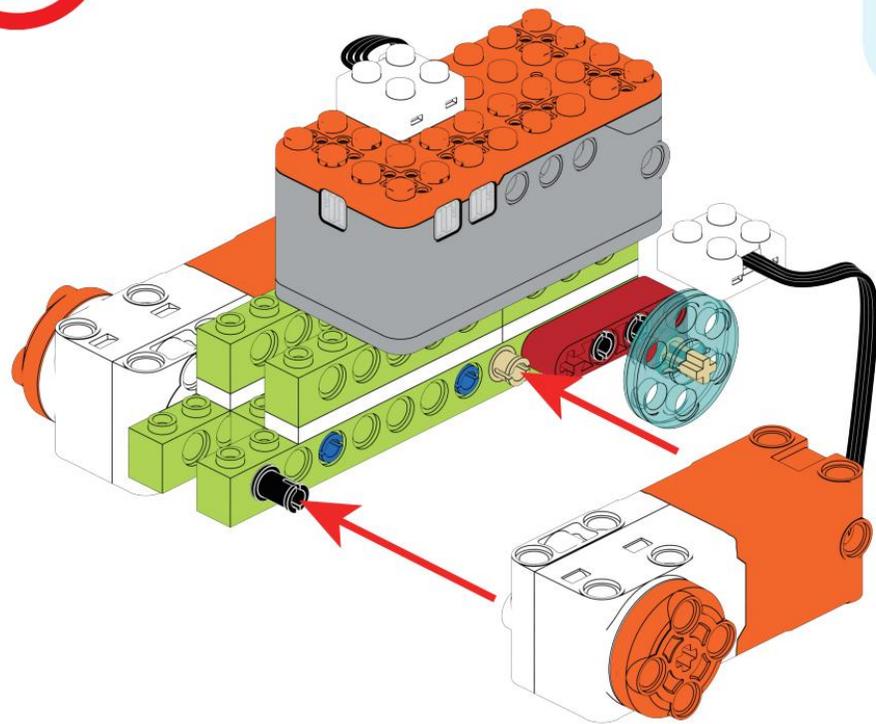
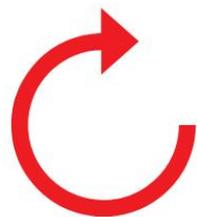
小车搭建

9



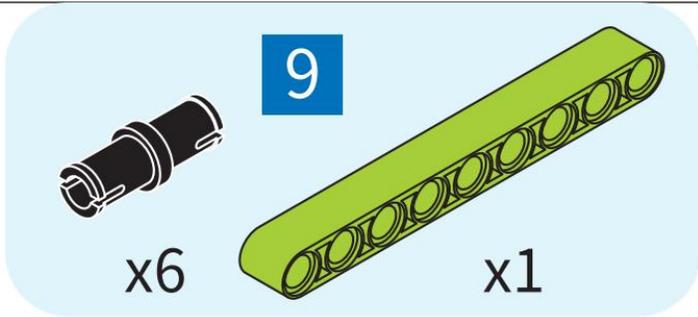
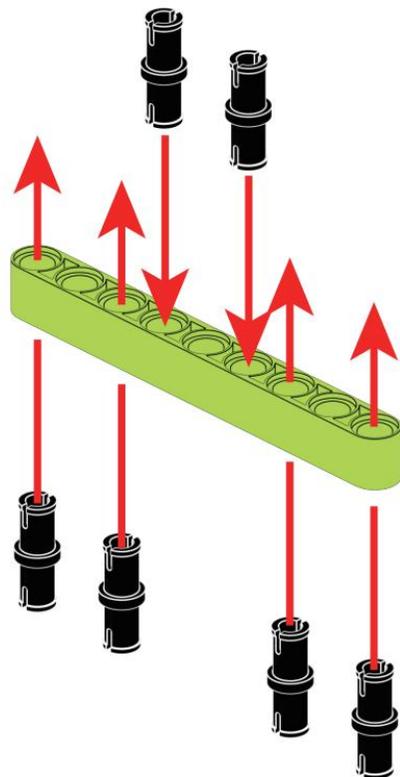
小车搭建

10



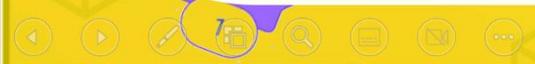
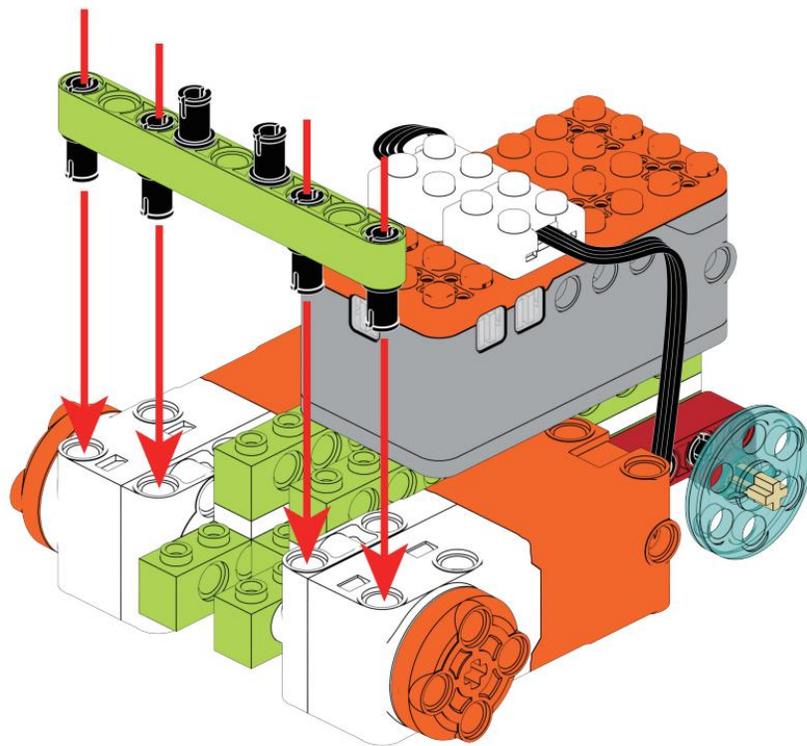
小车搭建

11



小车搭建

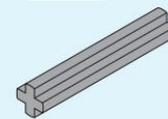
12



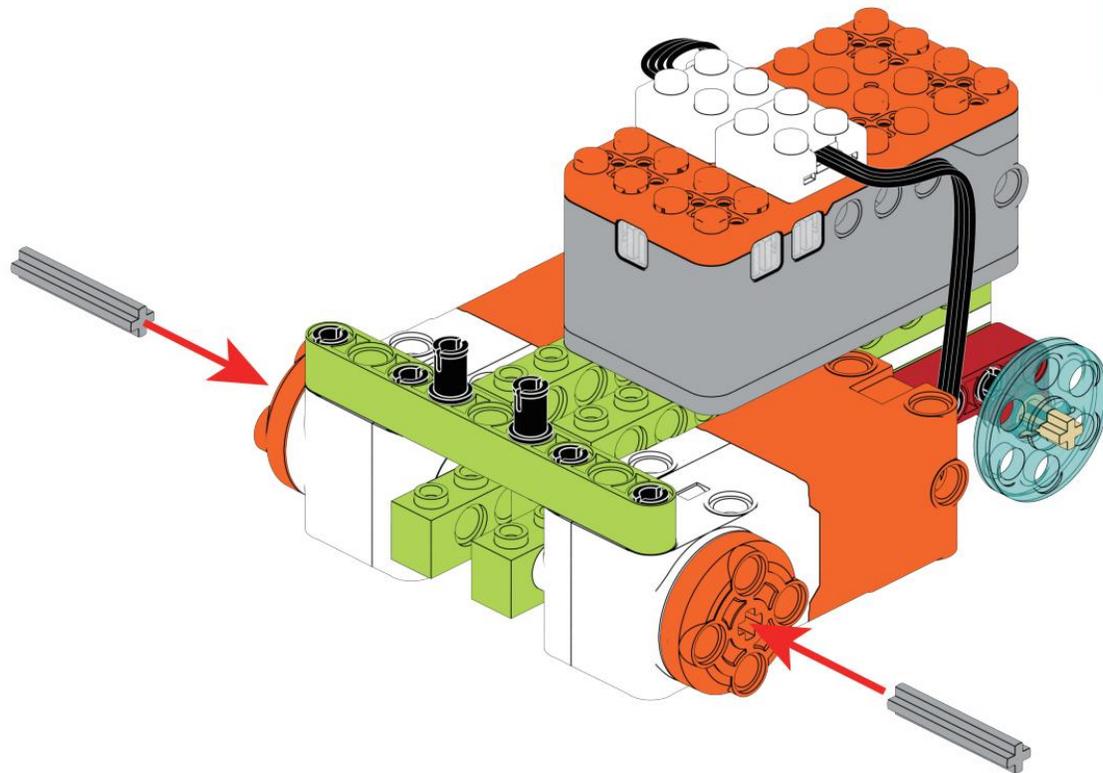
小车搭建

13

3



x2

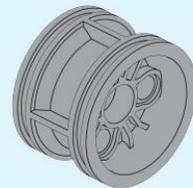


小车搭建

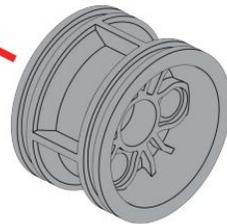
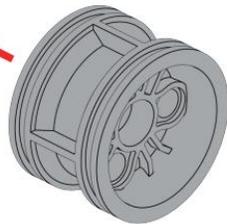
14



x2

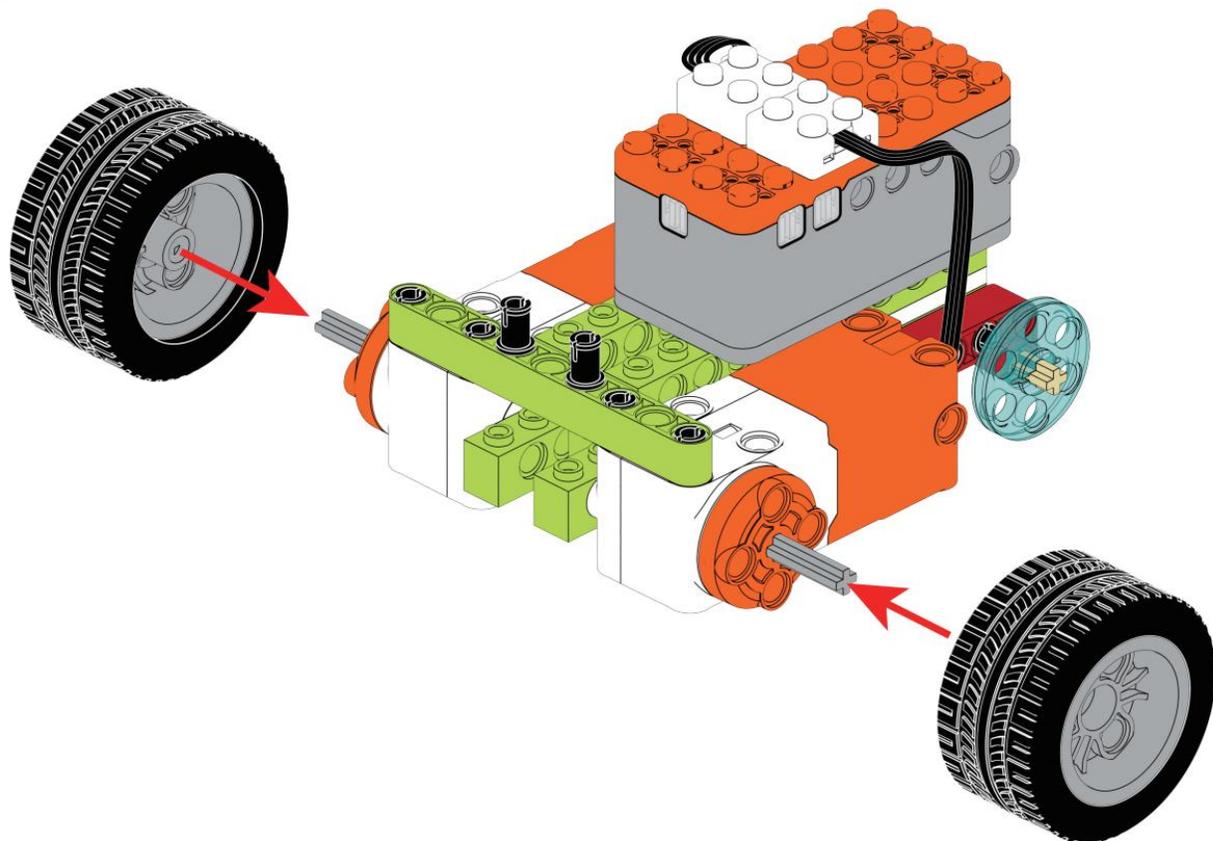


x2



小车搭建

15





02 任务内容



安卓软件安装

A. 手机/平板与控制器连接

<https://www.pgyer.com/V7GY>

1. 下载炫技app

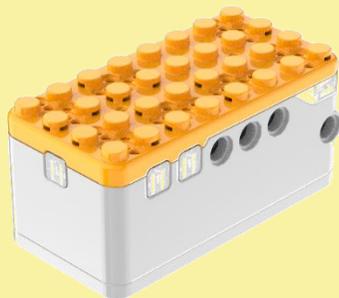


需要同意蓝牙，同意定位功能

安卓软件安装

A. 手机/平板与控制器连接

2. 连接设备



(1) 单击开关，主控灯光闪烁



(2) 点击蓝牙图标



(3) 点击连接



(4) 通过该符号修改名字

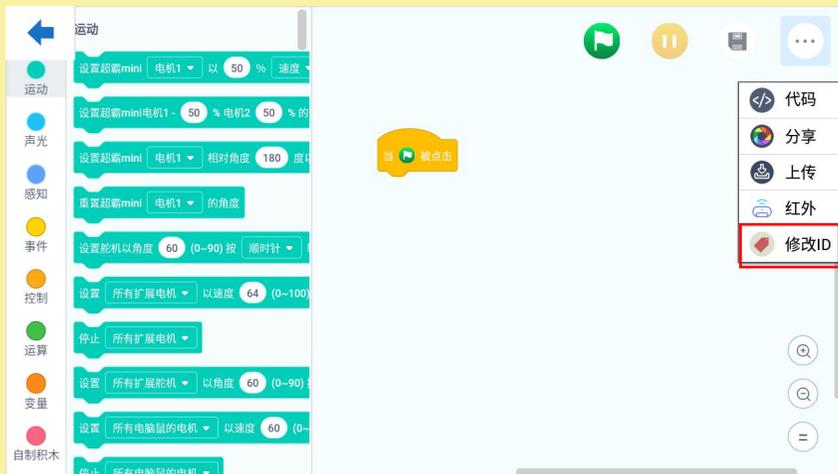


安卓软件安装

B. 电子部件连接

2. 端口修改

伺服电机，颜色传感器，灰度传感器默认端口均为1，我们可以通过编程软件修改端口，修改好端口后，它们就会记住自己的编号。



当修改（如：伺服电机）编号时，只能连接1个设备（伺服电机），不能同时连接两个相同的设备（伺服电机）。

修改你想要的编号，不能重复

电脑软件安装

A. 电脑版本插件安装

1. 打开在线与下载页面

<http://www.td-robot.com/Software/TDprogram>

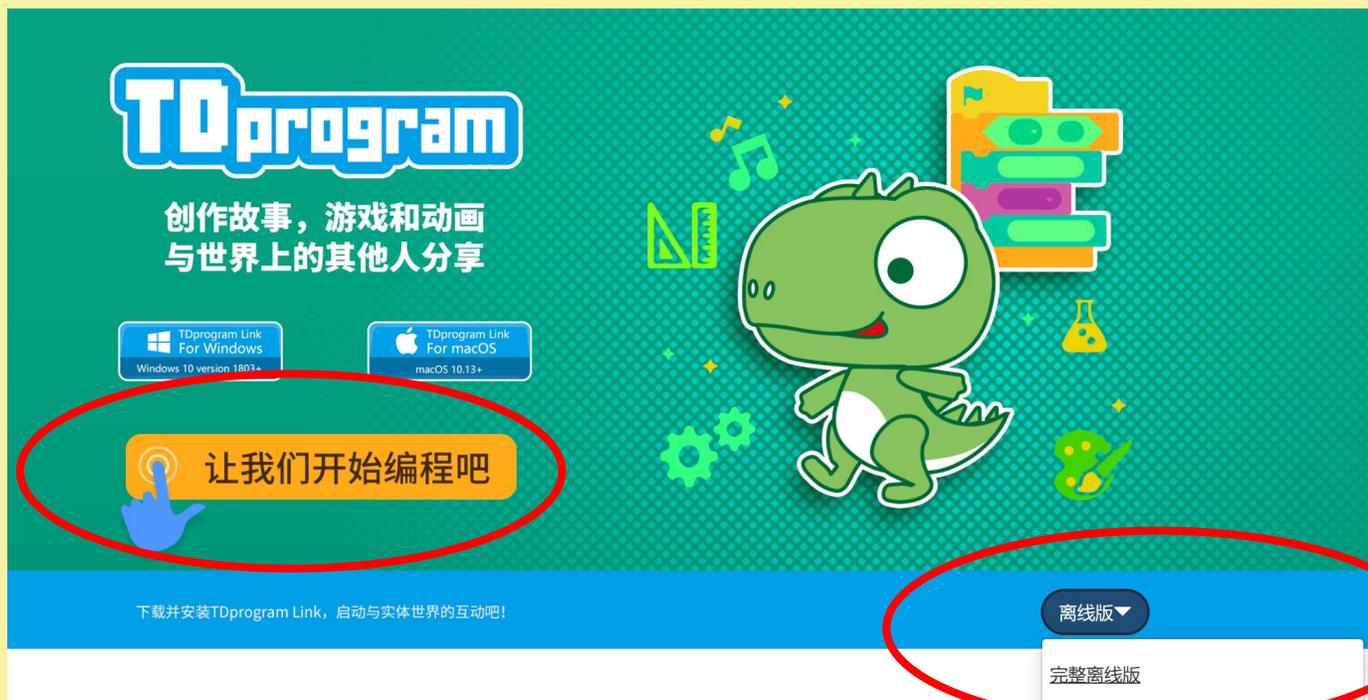


优先下载TDprogram-link
插件，编程时需一直开启

电脑软件安装

B. 电脑版本软件在线版与离线版

在线版使用位置

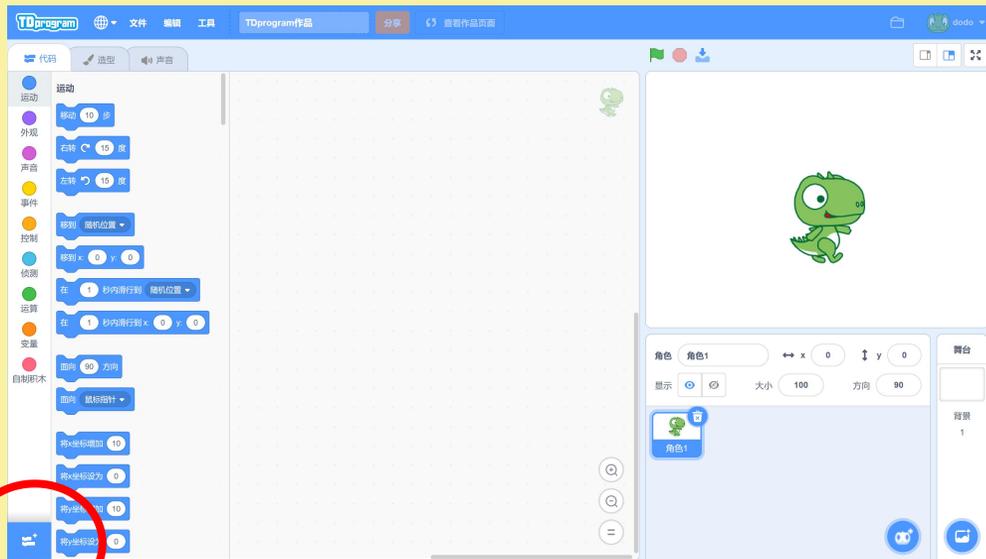


离线版下载位置



电脑软件安装

B. 电脑版本软件在线版与离线版



打开扩展



选择蓝牙或USB模式



C. 电脑版电子部件连接



第一次使用需定义设备编号，
定义时请只链接一个需要更改编号的设备。

任务1

小车前进一定距离

方案1：通过时间控制



当 被点击

- 设置 1# 伺服电机以 30 (-100~100)% 功率 来 逆时针 持续运转
- 设置 2# 伺服电机以 30 (-100~100)% 功率 来 顺时针 持续运转

等待 1 秒

- 设置 1# 伺服电机以 0 (-100~100)% 功率 来 逆时针 持续运转
- 设置 2# 伺服电机以 0 (-100~100)% 功率 来 顺时针 持续运转

功率模式下，功率太小会堵转



当 被点击

- 设置 1# 伺服电机以 30 (-100~100)% 速度 来 逆时针 持续运转
- 设置 2# 伺服电机以 30 (-100~100)% 速度 来 顺时针 持续运转

等待 1 秒

- 设置 1# 伺服电机以 0 (-100~100)% 速度 来 逆时针 持续运转
- 设置 2# 伺服电机以 0 (-100~100)% 速度 来 顺时针 持续运转

速度模式下，小车会相对走直

