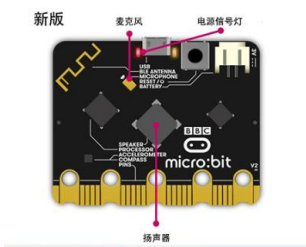
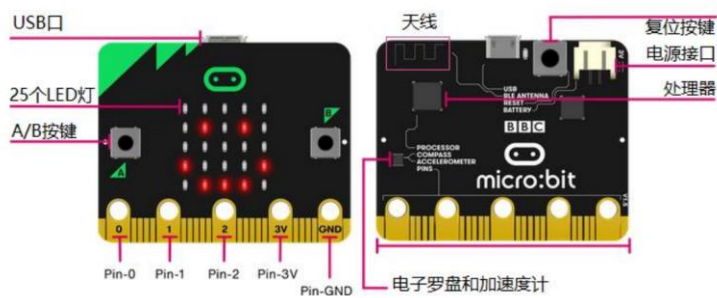


传感器介绍补充

一、micro: bit 板载传感器



1. 传播/播放声音

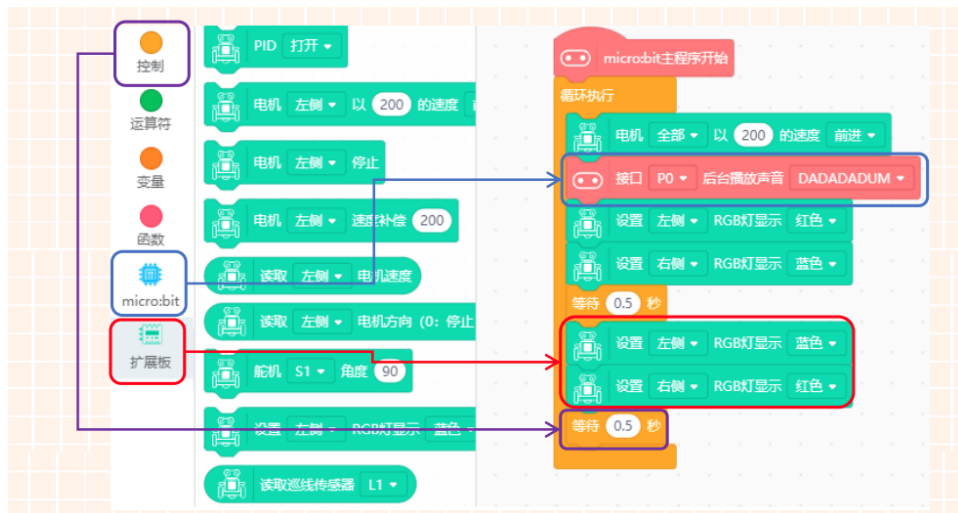
利用板载蜂鸣器播放声音



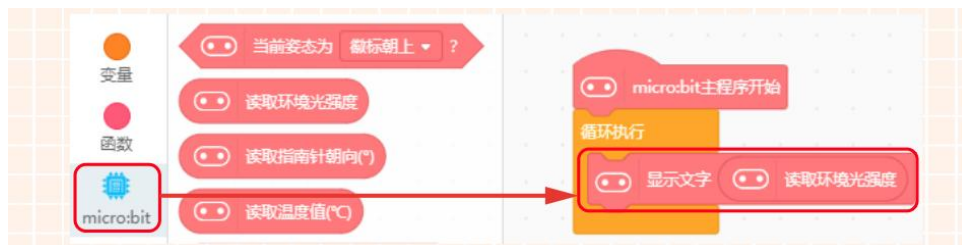
程序示例:



模拟警车:



2. 读取环境光强度



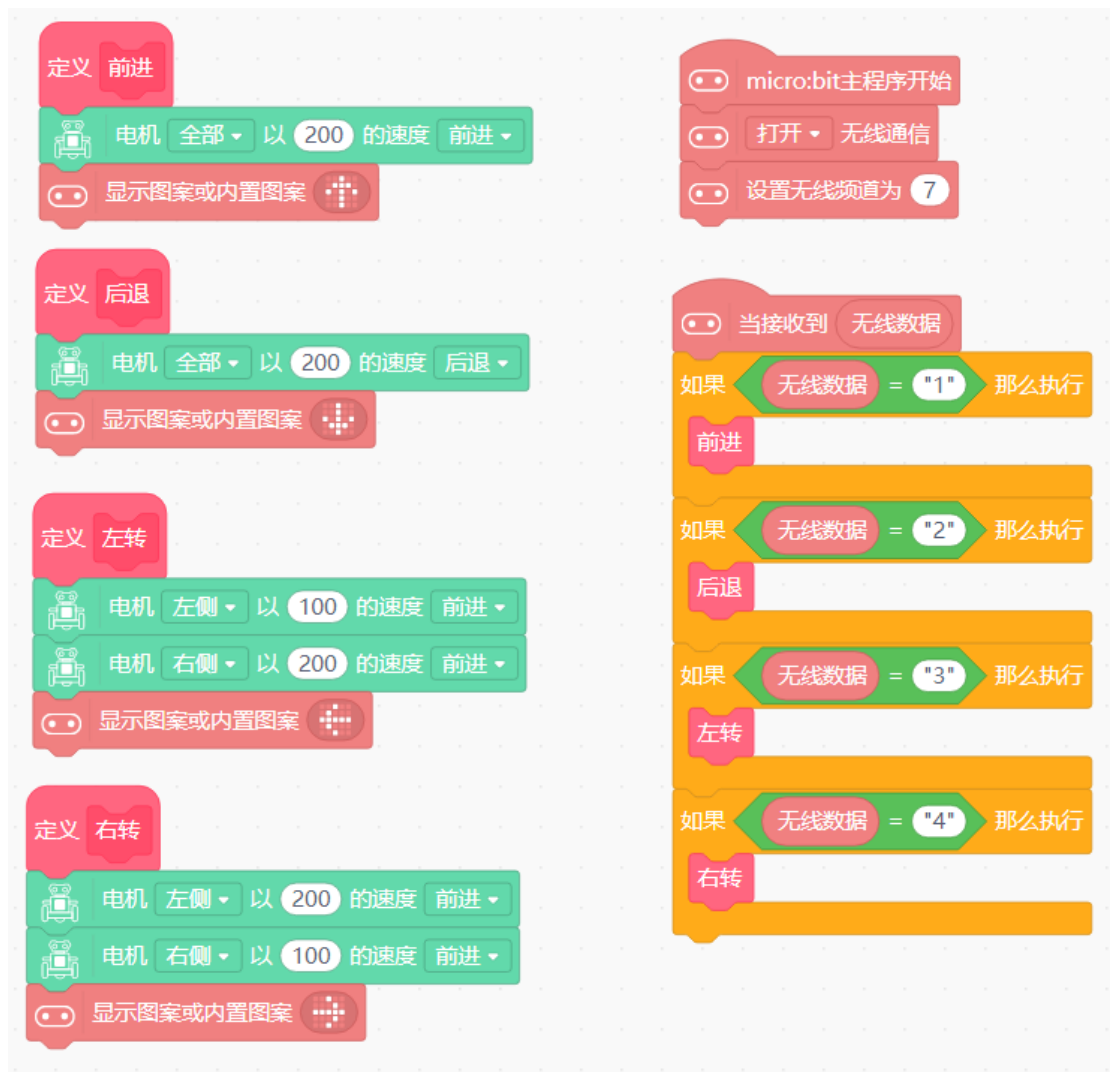
3. 板载蓝牙功能+加速度传感器

当 micro:bit 向前倾斜时，点阵屏上出现向前的箭头，可控制小车前进；当 micro:bit 向后倾斜时，点阵屏上出现向后的箭头，可控制小车后退；当 micro:bit 向左倾斜时，点阵屏上出现向左的箭头，可控制小车左转；当 micro:bit 向右倾斜时，让点阵屏上出现向右的箭头，可控制小车右转。（利用两块 micro: bit 板实现功能）

（1）控制端代码



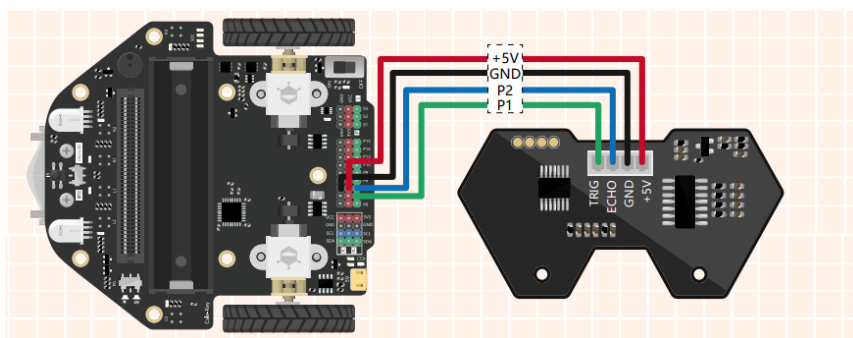
(2) 接收端代码



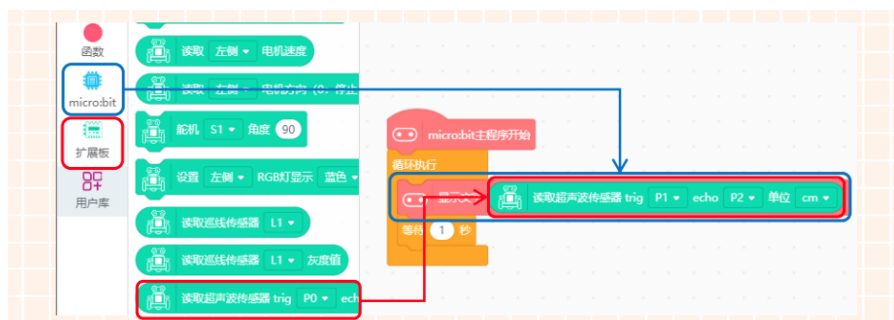
二、机器人板载传感器

1. 超声波传感器

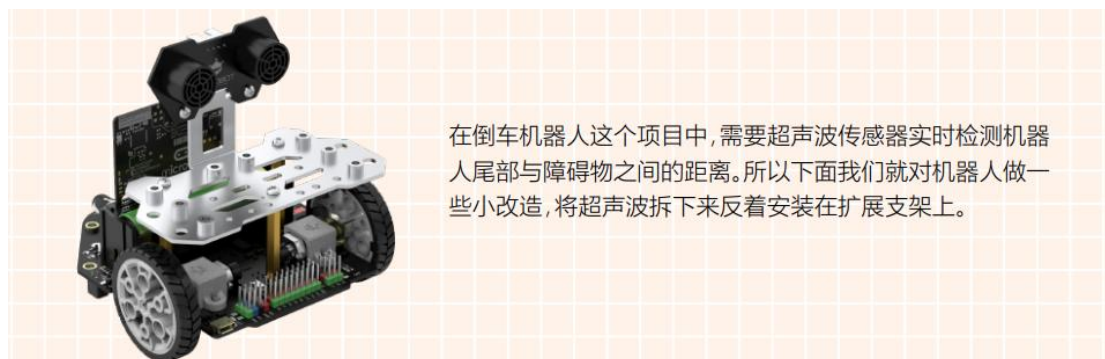
(1) 硬件连接



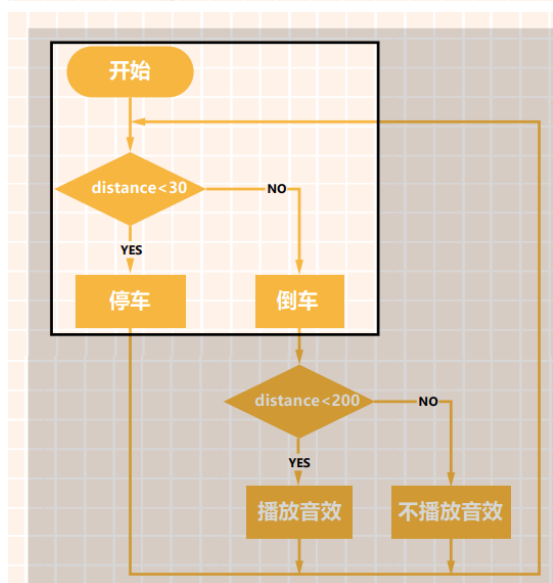
程序示例：

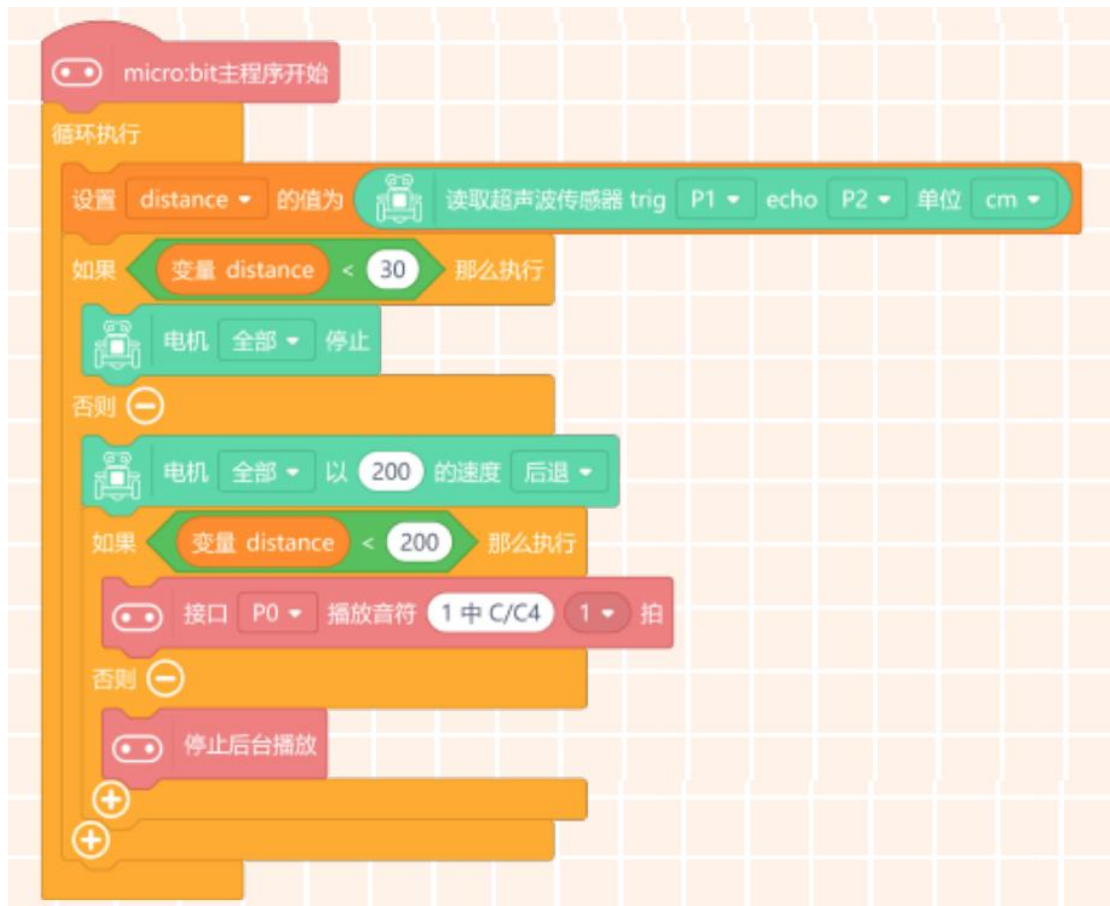


(2) 传感器扩展——倒车机器人（反装传感器）



在倒车机器人这个项目中,需要超声波传感器实时检测机器人尾部与障碍物之间的距离。所以下面我们就对机器人做一些小改造,将超声波拆下来反着安装在扩展支架上。





三、外接传感器

1. 舵机

硬件连接



2. 二哈识图实现跟随功能

跟随机器人设计思路：利用二哈识图识别鞋子颜色，当识别到颜色时，机器人前进/后退/左转/右转