

设计简介：

本设计是基于单片机的避障小车及自动循迹的设计，主要实现以下功能：

可实现通过超声波距离传感器测得障碍物距离

可实现通过红外对管自动循迹

可实现通过温度传感器测得车内温度

可实现自动避障、自动循迹等功能

可实现通过LCD1602显示当前检测到的障碍物距离、车内温度数值以及左右偏差值

