

1、本设计采用STC89C52/作为主控芯片，LCD1602液晶作为显示屏幕；以下为各种版本介绍！

2、直行避障：小车前面有一个超声波，小车处于往前直行状态，当前面的超声波遇到障碍物自动拐弯并继续行走，可按键随意设定小车避障的安全距离。

3、红外线寻迹：小车前面三个红外线传感器，能在黑色轨道（黑胶带）自动行走。

4、安卓蓝牙小车：通过安卓手机控制小车前进、后退、左转、右转；APP为安卓软件，能按键松手自动停止，并且有重力感应操控方式，操作手感好。

以上为本作品全部功能，也可根据你的想法进行有偿添加，如：自制无线遥控、红外遥控控制、wifi控制等想法。

附件内容截图：

按键说明：

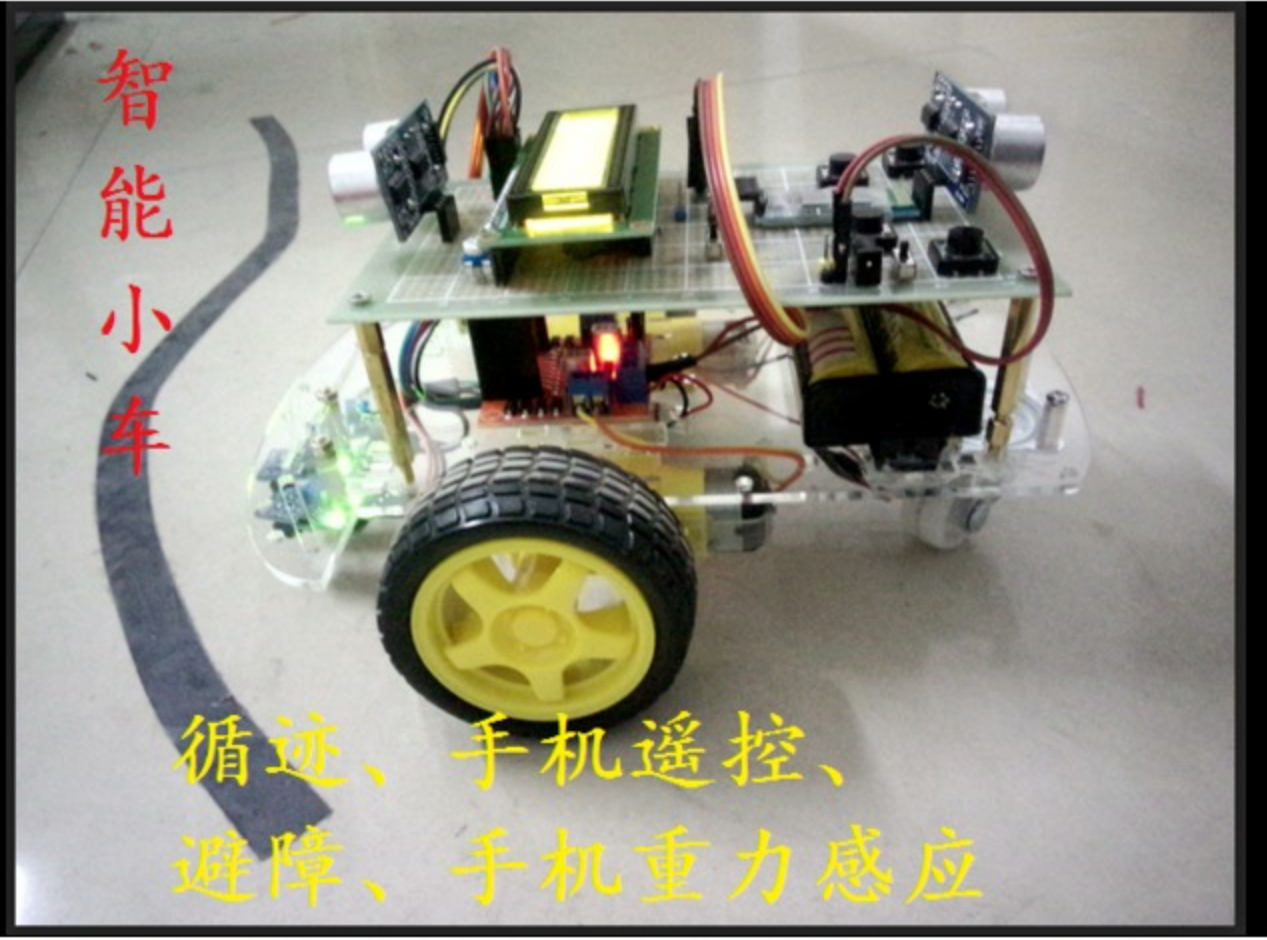
开机后进入模式选择页面

“模式键”：按一下后进入避障模式，并且开始避障工作，液晶第二行显示当前前后距离障碍物的距离。

在此模式下还有调节避障距离功能，按“设置键”进入调节页面，第一个微闪的数值表示正在设定前方避障的距离，在按“设置键”，表示现在在设定的是第二个数值是后方躲避的距离，按“加键”“减键”就是增加或者减少数值，在按“设置键”第三次时返回避障模式。

在“模式”第二次后进入循迹模式，只要把车放在黑线上即可自动走完全程；并且液晶还显示当前小车前进还是停止的状态

在“模式”第三次后进入安卓蓝牙遥控模式和重力感应模式合一，在此模式下打开手机蓝牙连接小车，并且打开相应具有“重力感应和遥控功能APP软件”，即可控制小车；



```
1  #include<reg52.h>
2  #include<HC-SR04.h>
3  #include<LCD1602.h>
4  #include<EEPROM.h>
5  #include<INTERRUPT.h>
6  #define uchar unsigned char
7  #define uint unsigned int
8
9  sbit key_set    = P1^3; //设置键
10 sbit key_jia    = P1^5; //加键
11 sbit key_jian   = P1^6; //减键
12 sbit key_ok     = P1^4; //
13 sbit red1      = P2^0;
14 sbit red2      = P2^1;
15 sbit red3      = P2^2;
16 sbit moto1     = P3^4; //
17 sbit moto2     = P3^5; //
18 sbit moto3     = P3^6; //
19 sbit moto4     = P3^7; //
20
21 sbit led1      = P2^3;
22 sbit led2      = P3^2;
23 sbit led3      = P3^3;
24 uchar set_f,csb_ok=0;          //记录设置键按下的次数      num位设置报警值
25 uchar qian_num=0,hou_num=0;
26 uchar T0_num;          //计数变量
27 uchar temp;
28 /*****
29 函数名称:void delaysms(uint ms)
30 函数作用:毫秒延时函数
31 参数说明:
32 *****/
33 void Delay_ms(uint ms)
```

