



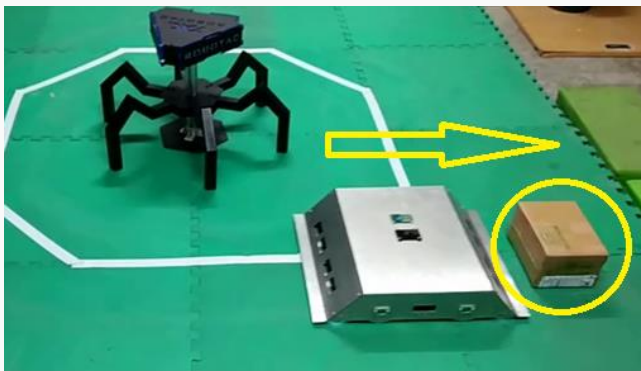
## 自动守卫机器人

机器人的运动由内部控制器控制，运动模式由键盘操作来选择：

- 1.选择运行模式【1.巡白线、2.外场巡逻】
- 2.查看传感器【1.红外状态、2.灰度状态+标定、3.巡线板状态+标定】+存 FLASH
- 3.速度设定【1.边界退回速度、2.攻击速度、3.巡线速度】+存 FLASH
- 4.电机力矩系数+存 FLASH
- 5.传感器灵敏度调整+存 FLASH
- 6.巡白线转角系数设定+存 FLASH
- 7.读取FLASH数据+刷新全局参数
- 8.攻击使能
- 9.停车阻挡使能



## 功能介绍



### 一、巡线防卫

根据高地上的白线进行快速防卫。

### 二、边界防卫

以高地上的白线和高地边界为约束限定进行扫描式的快速防卫。

### 三、以攻代守

根据传感器信息判定敌人方位，采用主动攻击的方式将敌方机器人推下高地。

### 四、阻挡防卫

采用传感器辨别敌方机器人方位。在敌方机器人和堡垒之间进行阻挡防卫。

