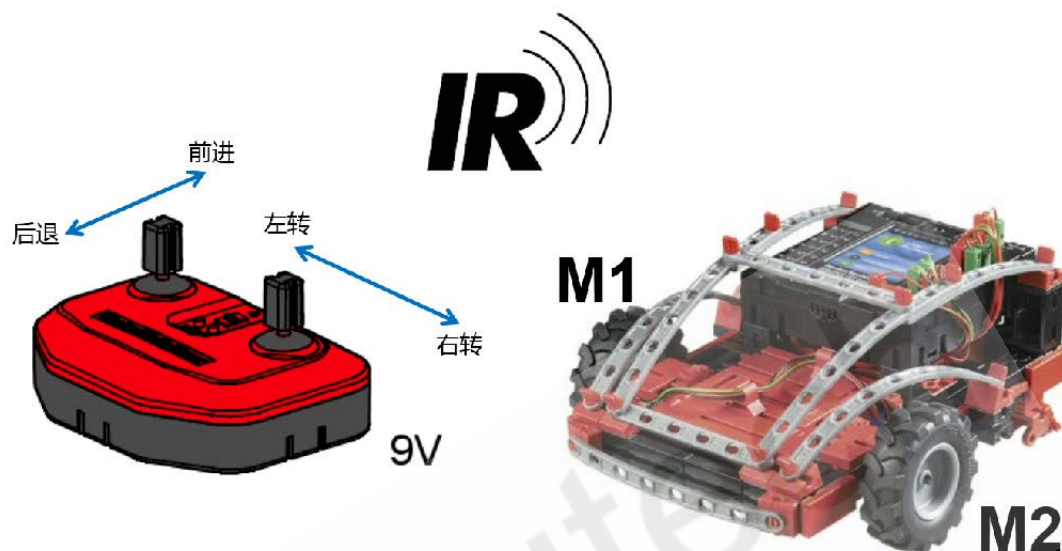


红外遥控 TXT 小车



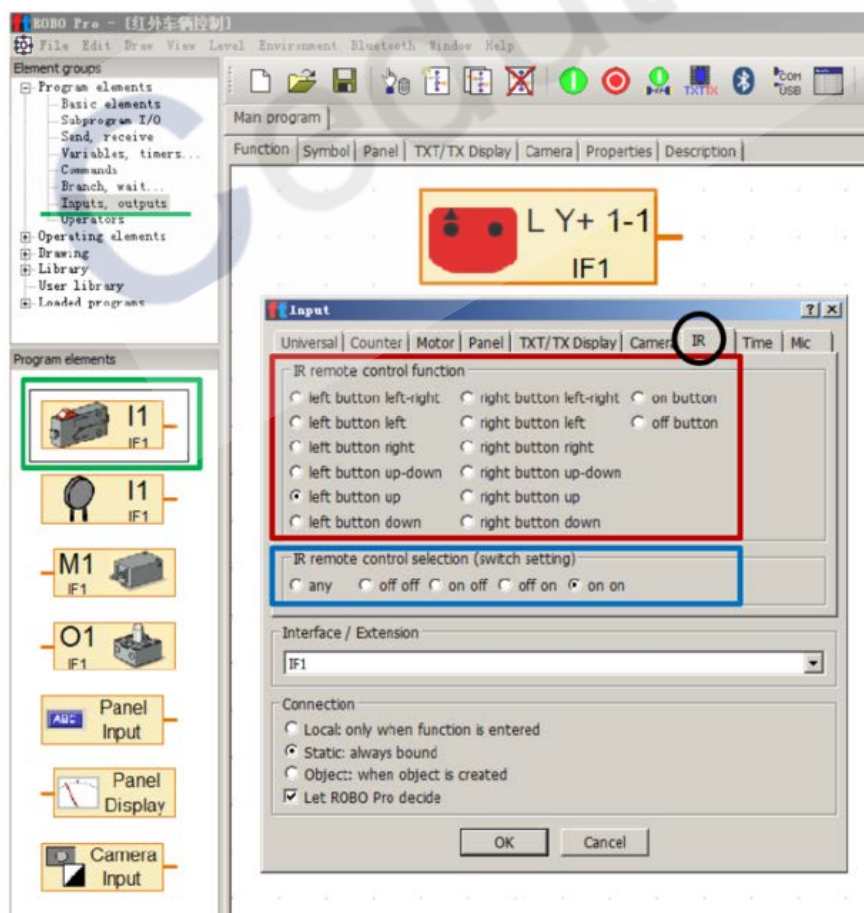
在使用红外线遥控器遥控 TXT 小车前,我们需要先确定遥控器的控制方式(在上图中,遥控器左摇杆的上下控制小车的前进与后退,右摇杆的左右控制小车的左转向和右转向),另外还需要通过测试来确定小车的行进方式,如下图所示:

动作	设置
前进	M1 CCW ; M2 CCW
后退	M1 CW ; M2 CW
左转	M1 CCW ; M2 STOP
右转	M1 STOP ; M2 CCW

红外线遥控器上有两个拨动开关，它们可以设定控制器的物理地址，如下图所示：



在 ROBO Pro 软件中使用【通用输入】模块来设置红外线信号的接收，其属性设置面板如下：

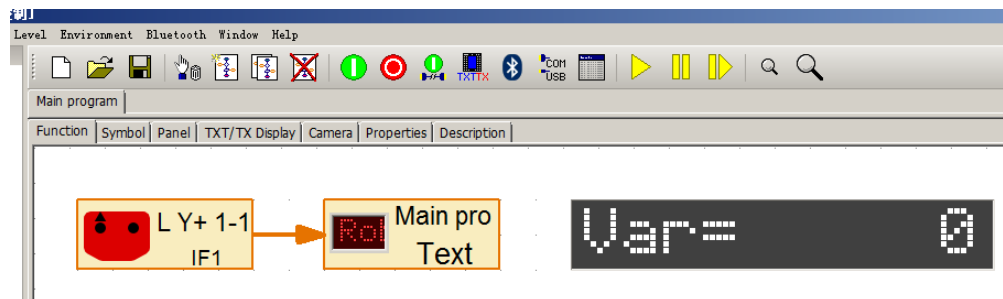


在IR项下进行
红外信号配置

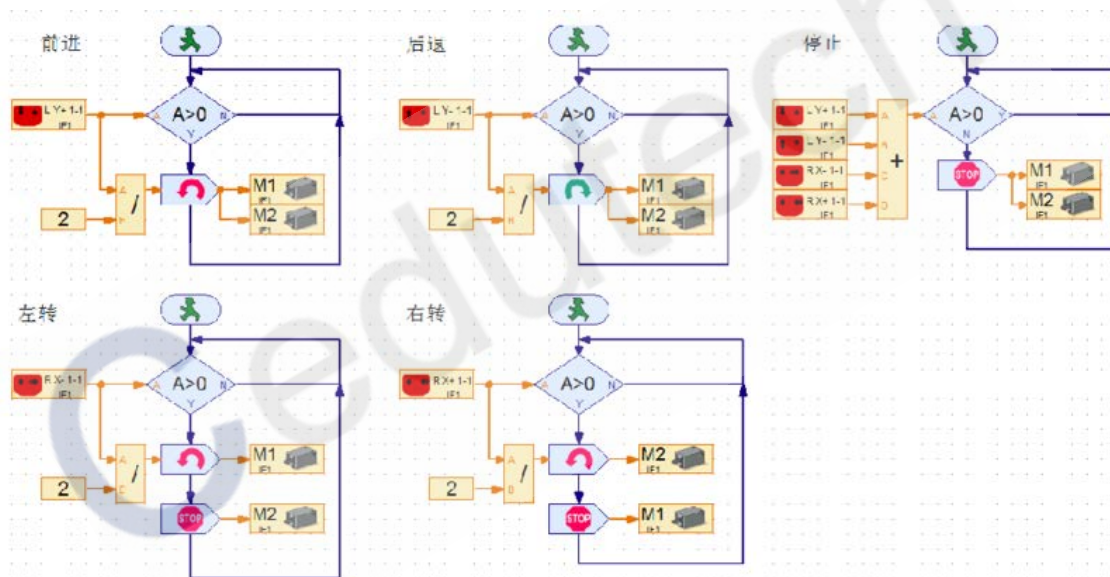
红外线控制器上
的摇杆动作设置

红外线控制器上
的物理地址设置

我们在主程序中写一段显示红外遥控器实时信号的程序，在程序运行过程中，我们会观察到红外遥控器的摇杆从默认的中心点沿一个方向（上、下、左、右）推动到极限位置的过程中，信号是从 **0 到 15** 的一个连续变化的整型模拟信号。如下图所示：



我们知道，马达的控制速度一般是 8 级调速（数值 0-8），因此我们可以利用遥控器返回的整型模拟量除以 2 来设置小车的行驶速度。下面是一个红外遥控 TXT 小车的参考程序：



将程序下载到 TXT 控制器中，运行该程序后便可使用红外遥控器控制 TXT 小车了。