

疯狂的麦昆



## 游戏地图



DFROBOT<sup>®</sup>  
DRIVE THE FUTURE

疯狂的麦昆游戏具有3种游戏场景，每种场景都设置了相应的关卡，难度上会有升级哦，快来挑战吧！



单人闯关模式



互动闯关模式



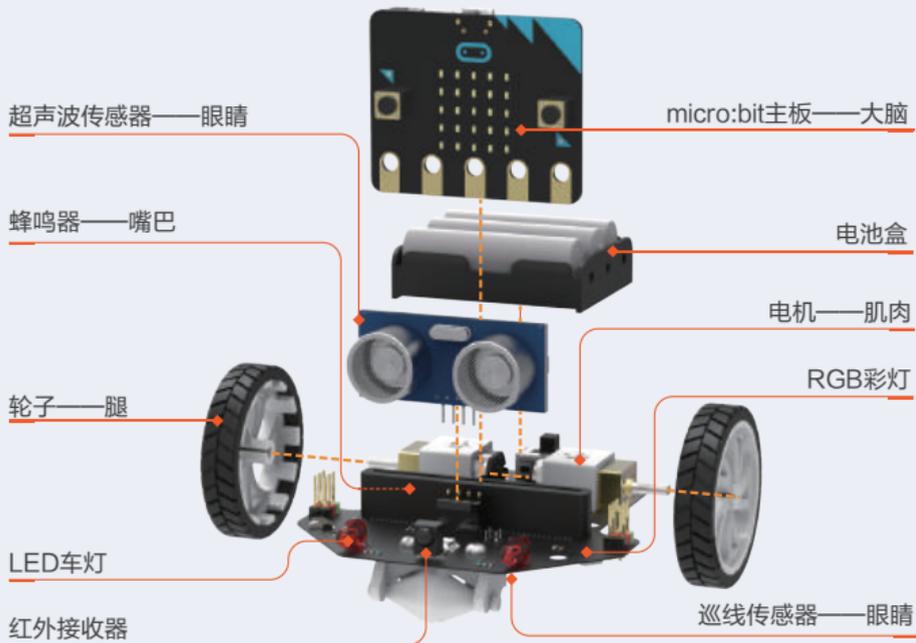
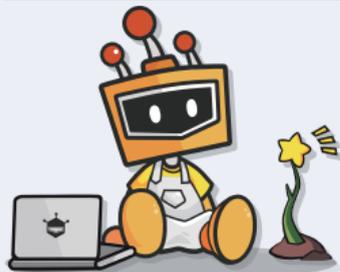
多人闯关模式



## 准备工作



闯关之前，准备工作要做好！  
我们先来检查和认识责昆的装备。





## 准备工作



想要通关，还有一个工具必不可少，那就是mind+软件，是闯关的重要指挥基地，可以对麦昆设置控制指令，在浏览器地址栏中输入下面的网址就可以获取这个工具啦！

- 下载地址：<http://www.mindplus.cc>
- 安装好通关基地mind+并运行之后，呈现以下界面。





## 准备工作



DFROBOT<sup>®</sup>  
DRIVE THE FUTURE

通关基地mind+有两种操控模式，点击菜单栏右边的实时模式 / 上传模式即可进行切换。

- 实时模式下，需要麦昆一直连接电脑，可以和mind+舞台互动。
- 上传模式下，上传程序给麦昆之后，麦昆可以脱离电脑运行。

The screenshot shows the Mind+ V1.5.1 software interface. The top menu bar includes '项目', '教程', and '连接设备'. On the right side of the menu bar, there are buttons for '实时模式' (Real-time Mode) and '上传模式' (Upload Mode). The main workspace is divided into several sections:

- 菜单栏** (Menu Bar): Located at the top left, indicated by a green arrow.
- 指令区** (Instruction Area): Located on the left side, containing various programming blocks like '控制', '逻辑', '变量', and '循环', indicated by a red arrow.
- 扩展区** (Extension Area): Located at the bottom left of the instruction area, indicated by a red arrow.
- 编辑区** (Editing Area): The large central white area where code is written, indicated by a green arrow.
- 代码查看区** (Code View Area): A window on the right side showing the source code, indicated by a red arrow.
- 串口区** (Serial Port Area): A black window at the bottom right for monitoring serial data, indicated by a green arrow.

On the right side of the interface, there is a callout box with the text: "在这个地方单击可以来回切换界面哦!" (Clicking here can switch the interface back and forth!). At the bottom right, there is a yellow button labeled "上传模式界面" (Upload Mode Interface).



## 单人闯关规则



DFROBOT<sup>®</sup>  
DRIVE THE FUTURE

- 在单人闯关模式中，每位闯关选手需单独完成六个闯关任务
- 每个闯关任务都会解锁一个基础装备
- 单人闯关需要在上传模式中完成指令传输

追光猎手

小小跟屁虫

麦昆的指挥官

行走的麦昆

Gamepad遥控赛车

节奏大师

轨道列车

小小画家

体感小车

会唱歌的麦昆

小小舞蹈家

飞行棋

小小数学家



## 麦昆基础装备



DFROBOT<sup>®</sup>  
DRIVE THE FUTURE

### 行走的麦昆



麦昆的腿和肌肉  
——车轮和电机

### 会唱歌的麦昆



麦昆的嘴巴  
——蜂鸣器

### 节奏大师



麦昆的腿和肌肉  
——车轮和电机



麦昆的嘴巴  
——蜂鸣器

### 追光猎手



光敏传感器

### 小小跟屁虫



麦昆的眼睛  
——超声波

### 轨道列车



麦昆的眼睛  
——巡线传感器





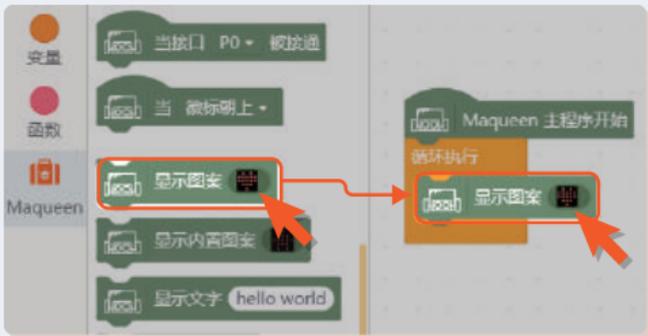
## 准备工作



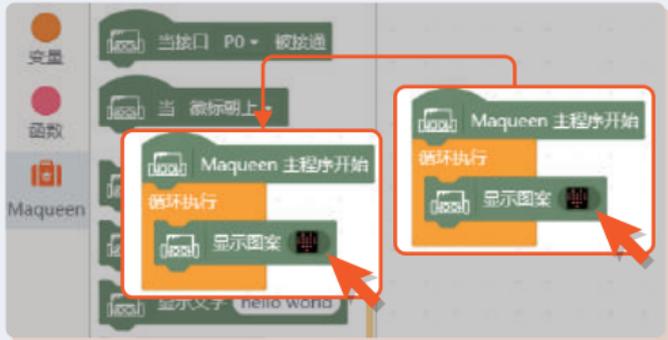
DFROBOT<sup>®</sup>  
DRIVE THE FUTURE

只需要掌握通关基地mind+的基础操作就可以让麦昆“活”过来，所以我们来学习一下基础操作吧！

**基础操作1:** 将需要的指令从左边指令区移动到右边编辑区，以此来对“麦昆大脑”下达命令



**基础操作2:** 如需删除不需要或者错误的的指令，将指令从右边编辑区，拖回到指令区，或右键选择直接删除即可





## 准备工作



DFROBOT®  
DRIVE THE FUTURE

**基础操作3:** 在每次完成指令编辑后即可将新的指令按照该操作步骤传送给麦昆的大脑 (micro:bit)

1. 用USB线将麦昆的大脑 (micro:bit) 和电脑连接在一起。



2. 让Mind+连接麦昆



\*打开Mind+中的“连接设备”，打开连接“通道”。

3. 将指令传送给麦昆大脑

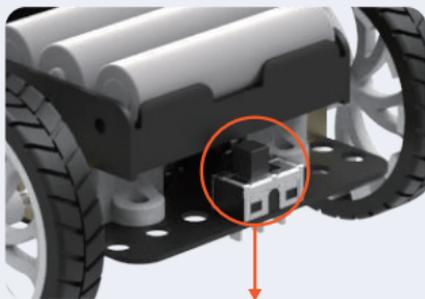


\*点击“上传到设备”

\*当进度条达到100%时，指令就传送完毕了。

4. 开启麦昆

\*指令传输完毕，开启麦昆身体上的开关，才能唤醒麦昆。



开启麦昆身体上的开关



## 行走的麦昆

### ★)) 任务目标:

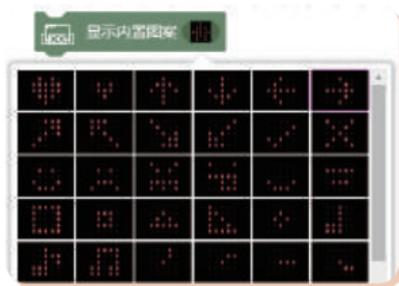
不走寻常路，让麦昆走出一个正方形的行驶路线。



DFROBOT<sup>®</sup>  
DRIVE THE FUTURE

### ★)) 指令技能获取:

显示图案指令:可以选择不同内置图案,让麦昆变成一个行走的表情包。



运动控制指令:切换不同的运动方式,可以控制麦昆按照不同方向行动。



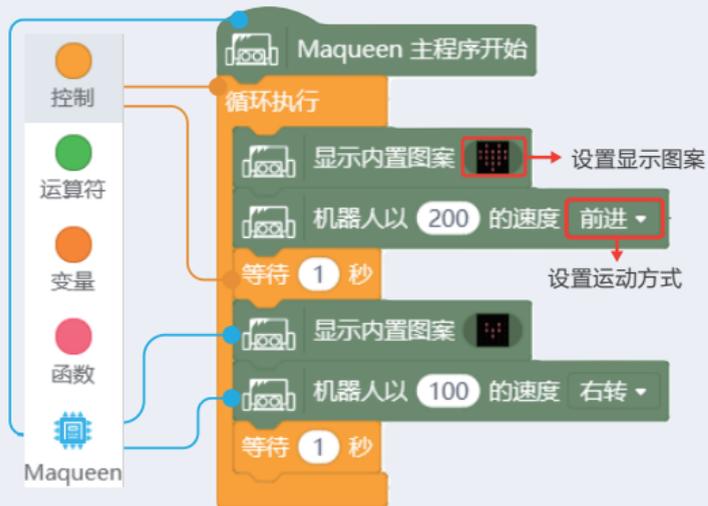


# 行走的麦昆



DFROBOT<sup>®</sup>  
DRIVE THE FUTURE

## 指令程序连线图



\*调试提示：让麦昆先前进，然后再转向；只要你耐心的调节速度和等待时长，就能让麦昆走一个完美的方形路线了。



## 隐藏关卡：

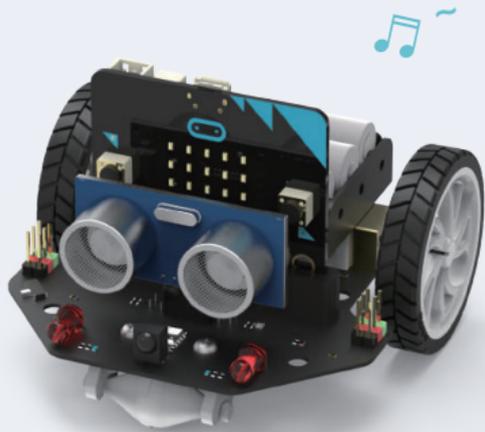
向隐藏关卡发起挑战吧！  
变身酷酷的麦昆，切换表情，修改运动方式，制作一个“走T台的麦昆”。



# 会唱歌的麦昆

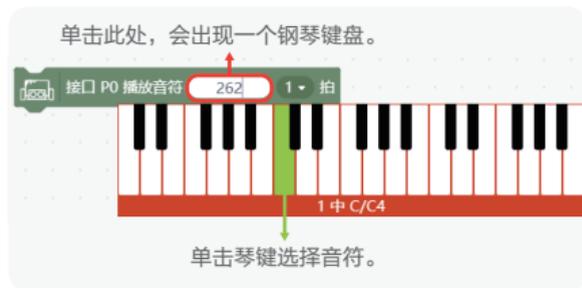
## ★)) 任务目标:

会唱歌的麦昆，让麦昆根据乐谱唱“小星星”



## ☆)) 指令技能获取:

播放音符指令:可以根据乐谱选择不同的音符和节拍,让麦昆变成一位歌唱家

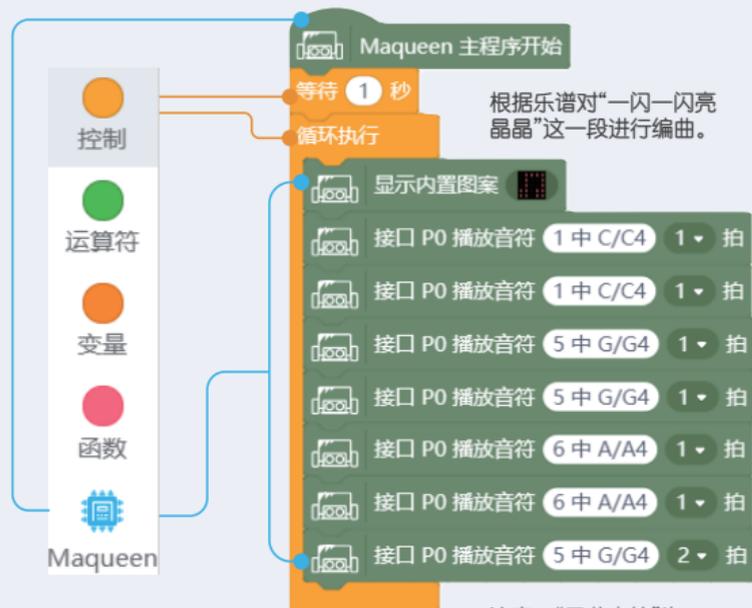


## 《小星星》乐谱示意

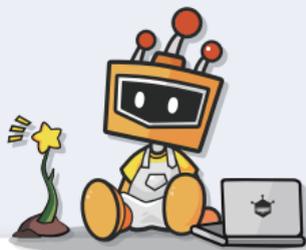


# 会唱歌的麦昆

## 指令程序连线图



注意：“四分音符”为一拍，“二分音符”为两拍。



## 隐藏关卡：

向隐藏关卡发起挑战吧！  
设计好听的歌曲给麦昆，唱出不一样的歌曲！

1-# 1 1 5 3 3 3 1 1 3 5 5 4 3 2 -  
新年好呀，新年好呀，祝贺大家新年好。

2 3 4 4 3 2 3 1 1 3 2 5 7 2 1 -  
我们唱歌，我们跳舞，祝贺大家新年好。

# (((音乐))) 节奏大师

## ☆)) 任务目标:

节奏大师, 让麦昆在“灯光师”、“歌唱家”与“舞蹈家”这三者之间切换自如。



点亮RGB灯指令: 选择不同的灯号和颜色, 可以让麦昆调节出好看的灯光效果。



## ☆)) 指令技能获取:

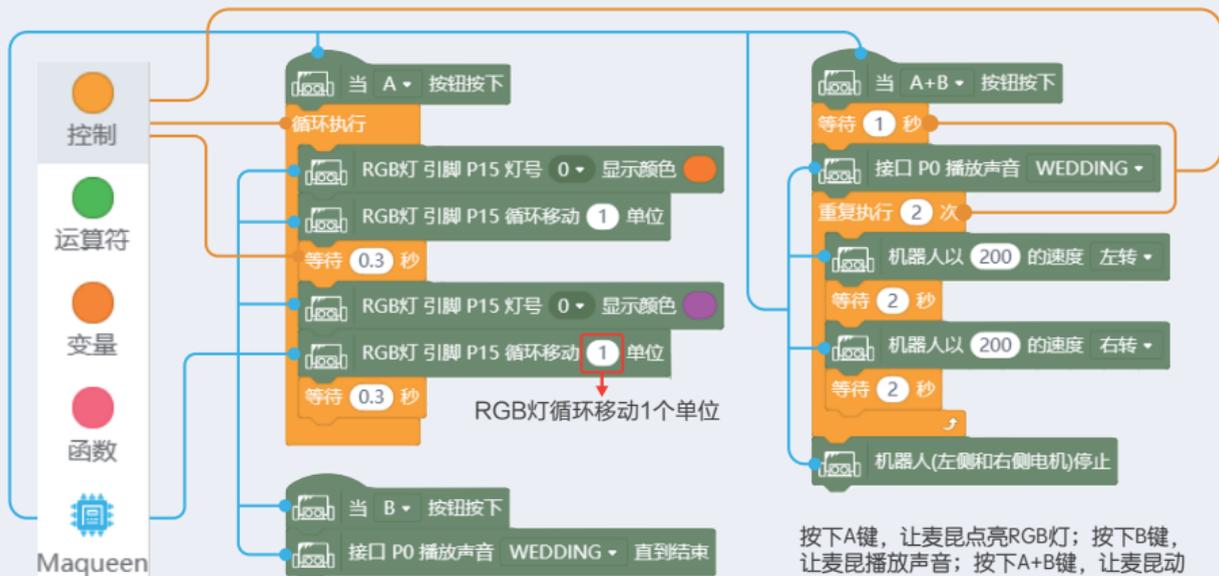
按钮指令: 可以选择不同的按键, 让麦昆实现角色切换。



播放声音指令: 选择不同的声音, 可以让麦昆播放不同的曲谱。



## 指令程序连线图



按下A键，让麦昆点亮RGB灯；按下B键，让麦昆播放声音；按下A+B键，让麦昆动起来。



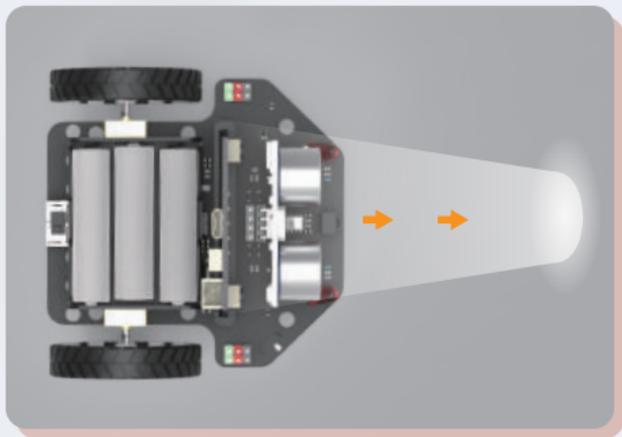
## 追光猎手



DFROBOT®  
DRIVE THE FUTURE

### ☆)) 任务目标:

麦昆是个喜欢光的机器人，快来让麦昆变身成为一个追光者。



### ☆))) 指令技能获取:

大于运算符指令：设置环境光强度的范围。



读取环境光强度指令：里面存放着光线的值。



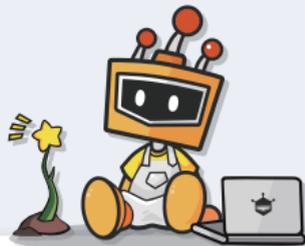
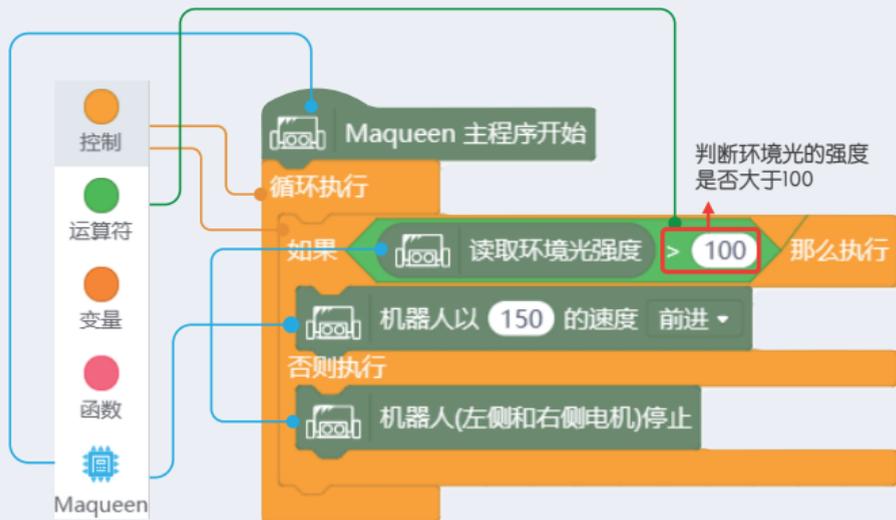


# 追光猎手



DFROBOT®  
DRIVE THE FUTURE

## 指令程序连线图



### 隐藏关卡：

向隐藏关卡发起挑战吧!  
追光猎手是追着光线向前跑，如果让麦昆当一个避光机器人，应该怎样实现呢？



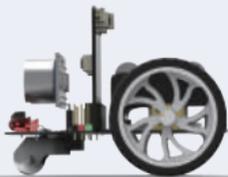
## 小小跟屁虫



DFROBOT<sup>®</sup>  
DRIVE THE FUTURE

### ☆))) 任务目标:

让麦昆跟着你的脚步向前移动。



### ☆))) 指令技能获取:

变量指令: 相当于一个盒子, 里面存放着各种数据, 通常是存放变化的数据。  
在这里变量用来存放的是超声波的数据值。

新建数字类型变量...

变量 D

设置 D 的值为 0

将变量 D 增加 1

读取超声波距离指令: 里面存放着超声波的距离值。



读取(P1 P2)超声波距离(cm)

与运算符指令: 需要同时满足左右两个条件, 才能驱动麦昆。

与

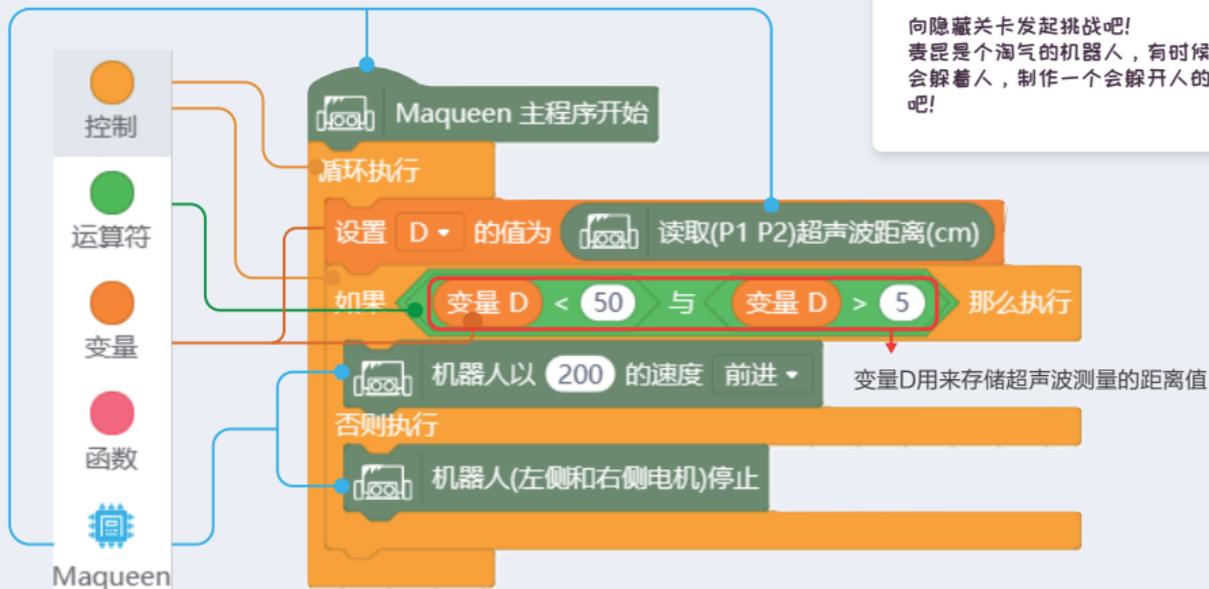


# 小小跟屁虫



DFROBOT<sup>®</sup>  
DRIVE THE FUTURE

## 指令程序连线图



### 隐藏关卡：

向隐藏关卡发起挑战吧！

麦昆是个淘气的机器人，有时候它也会躲着人，制作一个会躲开人的麦昆吧！



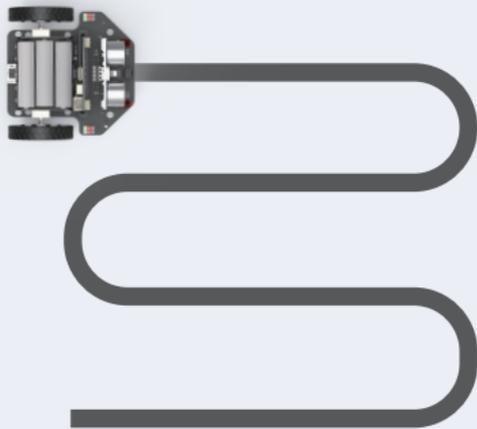
## 轨道列车



DFROBOT®  
DRIVE THE FUTURE

### ☆))) 任务目标:

让麦昆沿着黑线行驶，就像有轨列车一样。



提示：黑线宽度可以保证左右两个巡线传感器同时在黑线上。

### ☆))) 指令技能获取:

等于运算符指令：主要用于赋值和判断，在本关卡用来判断巡线传感器读取的数值。



读取巡线传感器指令：读取左右两侧的巡线传感器的数值，让麦昆知道轨道在哪里。





# 轨道列车



DFROBOT<sup>®</sup>  
DRIVE THE FUTURE

## 指令程序连线图





## 互动闯关规则



- 在实时模式下，单独完成三个关卡任务
- 只运用麦昆大脑micro:bit，解锁通关基地中的算数、绘画、平衡的道具





mind+编程技能



DFROBOT®  
DRIVE THE FUTURE

小小数学家

数学运算

小小舞蹈家

造型切换

小小画家

画笔绘画



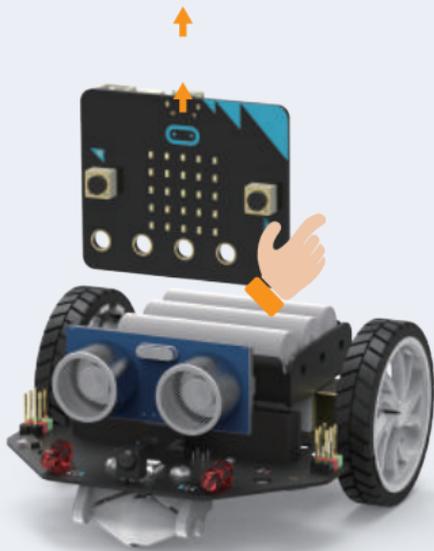
## 准备工作



DFROBOT®  
DRIVE THE FUTURE

### 基础操作1：准备micro:bit

将麦昆的大脑——micro:bit从身体上拿下来，互动模式下，只需要通过大脑进行互动。



### 基础操作2：连接micro:bit与通关基地mind+

- 1、在通关基地mind+菜单栏的项目选项中找到与麦昆匹配的指令
- 2、将大脑与电脑进行连接，将大脑与电脑进行连接。连接通道选择——COM-Micro:bit

项目 ▾ 教程 ▾ 编辑 ▾ COM26-Microbit

外观

声音

Python

- 3、等待设备连接后根据提示转动micro:bit进行电子罗盘校准；点击操作演示，即可观看操作演示视频

#### 提示

请转动micro:bit一圈以校准电子罗盘

操作演示



## 准备工作



DFROBOT®  
DRIVE THE FUTURE

### 基础操作3：角色设计

#### 绘制新角色



选择角色库中的画笔

利用工具栏中的工具绘制角色

#### 对已有角色进行修改



1、选中已有角色

2、切换到外观选项

3、使用工具栏进行修改



## 准备工作



DFROBOT<sup>®</sup>  
DRIVE THE FUTURE

### 基础操作3：舞台设计

#### 绘制新背景



选择背景库中的画笔

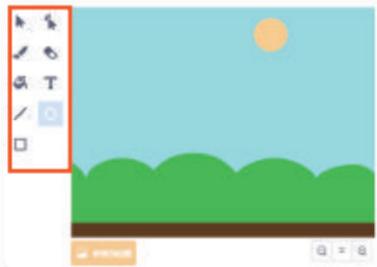
利用工具栏中的工具绘制背景

#### 对已有背景进行修改



1、进入背景选项

2、选择要修改的背景



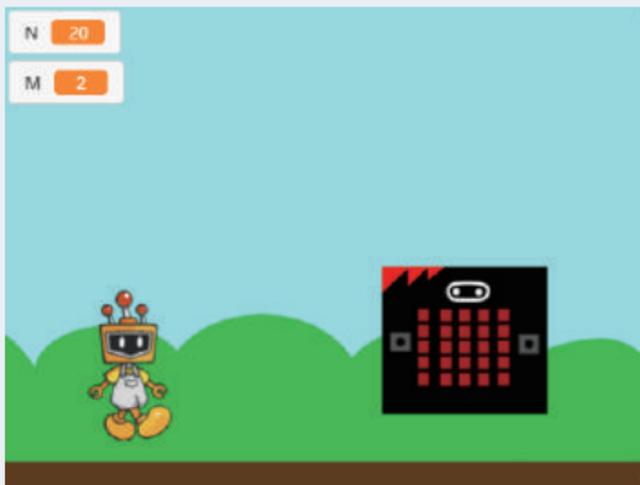
3、利用工具栏对背景进行修改



## 小小数学家

### ☆)) 任务目标:

计算出在一条长N米的直路上，每隔M米种一颗树，能种多少颗？



DFROBOT<sup>®</sup>  
DRIVE THE FUTURE

### ☆)) 布置舞台与角色

#### 1、选择舞台背景



打开背景库



选择蓝天背景

#### 2、选择角色



打开角色库



选择Mind+

#### 3、修改“Mind+”角色位置与确定定位



↔ x

-178



y

-93

1.在舞台中选中角色，  
拖动到合适位置

2.定位坐标，可以看到角色的位置



## 小小数学家



DFROBOT<sup>®</sup>  
DRIVE THE FUTURE

### ☆))) 指令技能获取：

运行指令：条件指令，点击绿色的旗帜，运行任务中的整段指令。



说……指令：设计角色的对话框



运算符指令：解决简单的数学问题，为麦昆成为数学大神打基础。



显示文字指令：可以在micro:bit主板上显示数字、字母。





## 小小数学家



DFROBOT<sup>®</sup>  
DRIVE THE FUTURE

### ☆))) 参考指令

随意设置N,M的值，当N除以M余数为0,就显示正确种树数量，否则就需要重新输入一个能被整除的数。

完成指令后点击菜单栏  
绿色旗子即可运行指令。





## 小小舞蹈家

### ☆))) 任务目标:

让micro:bit动起来控制芭蕾舞女孩起舞吧!



DFROBOT<sup>®</sup>  
DRIVE THE FUTURE

### ☆))) 布置舞台与角色

#### 1、选择舞台背景



打开背景库



选择剧场背景

#### 2、选择角色



打开角色库



选择芭蕾舞女孩



## 小小舞蹈家



DFROBOT<sup>®</sup>  
DRIVE THE FUTURE

### ☆))) 指令技能获取:

造型设置指令：当角色有几个造型的时候，可以设置显示某一个造型

换成 芭蕾舞女孩-a 造型

切换下一个造型指令：设置切换到下一个造型

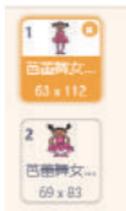
下一个造型



选择角色

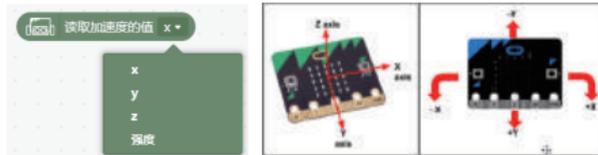
外观

选择角色



看到所有的角色造型

读取加速度的值指令：可以读取X,Y,Z三个方向的重力加速度以及摇动强度。



获取随机数：设置一个范围，可以随机产生一个数字

在 1 和 10 之间取随机数

滑行运动指令：控制角色在舞台上平滑的运动

在 1 秒内滑行到 x: -94 y: -45



# 小小舞蹈家



DFROBOT<sup>®</sup>  
DRIVE THE FUTURE

## ☆))) 参考指令

间隔一秒钟读取micro:bit的加速度值X的变化量，如果变化量大于100，那么舞台上的芭蕾舞女孩起舞；设置舞台的区域，让芭蕾舞女孩在舞台自由的起舞。



## 接上一段指令

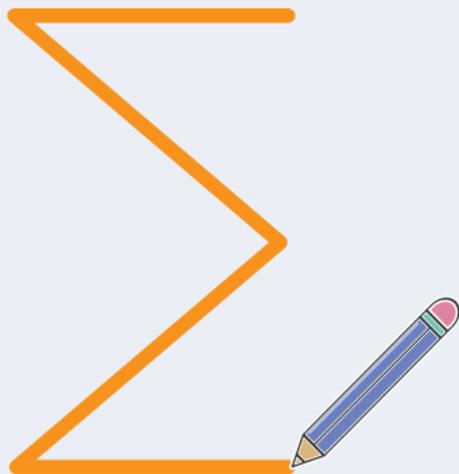




## 小小画家

### ☆))) 任务目标:

用micro:bit控制舞台区的画笔。



DFROBOT<sup>®</sup>  
DRIVE THE FUTURE

### ☆))) 布置舞台与角色

#### 1、选择舞台背景



打开背景库



选择蓝天背景

#### 2、选择角色



打开角色库



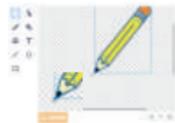
选择铅笔

(也可以搜索角色名字)

#### 3、修改“铅笔”角色的中心位置



外观



1.选中铅笔角色

2.切换到外观选项

3.选中铅笔，将“铅笔”的笔尖移动到中心位置



## 小小画家



DFROBOT  
DRIVE THE FUTURE

### ☆))) 指令技能获取:

**角色运动指令:** 主要用于设置目标角色的位置、移动的步数和方向。

移到 x: -54 y: 62

移动 10 步

面向 90 方向

**姿态指令:** 主要用来设置micro:bit的姿态，可以控制画笔的状态，然后绘制路径。



**画笔指令:** 是用来设置画笔的状态；清空路径、抬落笔、画笔的颜色等等



1. 点击扩展库



4. 画笔相关指令

功能模块

2. 点击功能模块



3. 点击画笔



## 小小画家



DFROBOT<sup>®</sup>  
DRIVE THE FUTURE

### ☆))) 参考指令

当micro:bit主板向左倾斜时，铅笔向左上方向绘画；向右倾斜，铅笔横向绘画；徽标朝上，铅笔竖直方向绘画。



### 接上一段





## 多人闯关规则



- 找寻自己的队友，共同完成任务
- 可借助外部装备的力量，完成任务关卡

追光猎手

小小跟屁虫

麦昆的指挥官

行走的麦昆

gamepad遥控赛车

节奏大师

轨道列车

休憩小车

会唱歌的麦昆

飞行棋



## 额外道具解锁



DFROBOT<sup>®</sup>  
DRIVE THE FUTURE



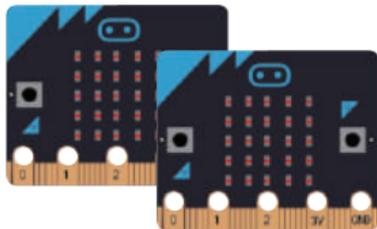
### 麦昆的指挥官



无线遥控器装备



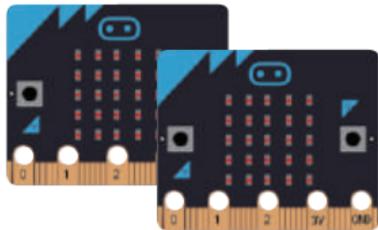
### 飞行棋



双麦昆大脑配合



### 体感小车



双麦昆大脑配合



### 遥控赛车



Gamepad遥控手柄



## 麦昆的指挥官

### ☆))) 任务目标:

上传模式下，用迷你红外遥控器无线控制麦昆



DFROBOT®  
DRIVE THE FUTURE

### ☆))) 指令技能获取:

#### 红外信号指令:

当接收到红外信号时执行

读取(P16)红外信号的值

接收和读取红外信号的值，可以设置按键，让麦昆听你的话。

#### 串口打印指令

串口 字符串输出 hello 换行

串口打印是一种可以实时看到数据的方法，将micro:bit连接电脑，在串口查看数据时不能拔掉USB线。



上传到设备

1.串口打印“hello”

2.上传程序



3.打开串口



4.串口显示数据



# 麦昆的指挥官



DFROBOT  
DRIVE THE FUTURE

## ☆)) 参考指令

分别按下遥控器上的2, 8, 4, 6, 5这几个按键, 实现前进, 后退, 左转, 右转, 停止等功能。

当接收到红外信号时执行 按下“2”键, 麦昆前进

如果 读取(P16)红外信号的值 = 119 那么执行

- 显示内置图案
- 机器人以 150 的速度 前进

按下“8”键, 麦昆后退

如果 读取(P16)红外信号的值 = 103 那么执行

- 显示内置图案
- 机器人以 150 的速度 后退

\*提示: 想用遥控器控制麦昆, 需要知道遥控器的按键值。  
利用串口获取到的红外遥控器按键值:  
键2=119; 键8=103;  
键4=215; 键6=151;

## 接上一段指令

如果 读取(P16)红外信号的值 = 215 那么执行

- 显示内置图案 按下“4”键, 麦昆左转
- 机器人以 150 的速度 左转

如果 读取(P16)红外信号的值 = 151 那么执行

- 显示内置图案 按下“6”键, 麦昆右转
- 机器人以 150 的速度 右转

如果 读取(P16)红外信号的值 = 87 那么执行

- 显示内置图案 按下“5”键, 麦昆停止
- 机器人(左侧和右侧电机)停止



## 体感小车

### ☆)) 任务目标:

上传模式下，让麦昆随着micro:bit左右倾斜而左转、右转。



DFROBOT®  
DRIVE THE FUTURE

### ☆)) 指令技能获取:

无线通信指令:可以打开或关闭无线通信，设置无线频道，需要保持设备在同一个频道，才可以收发无线数据；让麦昆感受micro:bit的变化而行动。

设置无线频道为 7

打开 无线通信

通过无线发送 hello

当无线接收到数据

无线接收数据

清屏指令:熄灭屏幕上的所有指令，相当于初始化LED点阵屏。

熄灭所有点阵



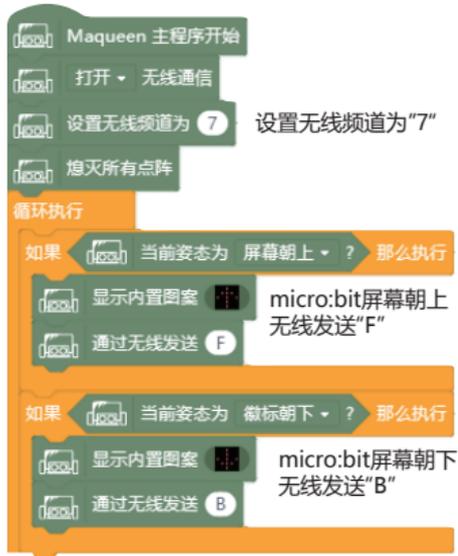
# 体感小车



DFROBOT<sup>®</sup>  
DRIVE THE FUTURE

☆))) micro:bit参考指令：

通过改变micro:bit的姿态，发送不同的信息给麦昆。



接上一段指令





# 体感小车



DFROBOT  
DRIVE THE FUTURE

## ☆)) 麦昆参考指令：

当麦昆接收到micro:bit发送的无线数据，便开始随着它的姿态前进、后退、左转、右转。

```

Maqueen 主程序开始
打开 无线通信
设置无线频道为 7
熄灭所有点阵
循环执行

```

设置无线频道为“7”

```

当无线接收到数据
如果 无线接收数据 = "F" 那么执行
    显示内置图案 当收到的数据为"F" 麦昆前进
    机器人以 120 的速度 前进
如果 无线接收数据 = "B" 那么执行
    显示内置图案 当收到的数据为"B" 麦昆后退
    机器人以 120 的速度 后退

```

接上一段指令

```

如果 无线接收数据 = "L" 那么执行
    显示内置图案 当收到的数据为"L" 麦昆左转
    机器人以 120 的速度 左转
如果 无线接收数据 = "R" 那么执行
    显示内置图案 当收到的数据为"R" 麦昆右转
    机器人以 120 的速度 右转
如果 无线接收数据 = "S" 那么执行
    显示内置图案 当收到的数据为"S" 麦昆停止
    机器人(左侧和右侧电机)停止

```



## 飞行棋

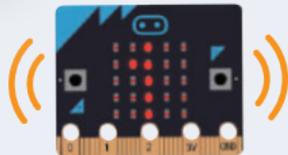
### ☆)) 任务目标:

上传模式下，两块micro:bit之间进行通讯，摇一摇手上的micro:bit，摇到数字几，麦昆就前行几秒。



麦昆前行1s

数字摇到1



DFROBOT  
DRIVE THE FUTURE

### ☆)) 指令技能获取

函数指令：可以自定义函数，便于区分功能，让代码更加清楚。



### 字符串转换指令：

可以将字符串（数据的一种类型）转换成数字。利用它就可以将接收到的无线数据（字符串类型）转换成数字。





# 飞行棋



DFROBOT<sup>®</sup>  
DRIVE THE FUTURE

☆)) micro:bit参考指令：

手持的micro:bit作为发送信号的控制器，设置发送的指令，摇一摇micro:bit,然后随机发送1~6之间的数字给麦昆。



设置无线频道为“10”

摇一摇micro:bit



调用自定义函数

自定义函数





## 飞行棋



DFROBOT<sup>®</sup>  
DRIVE THE FUTURE

### ☆))) 参考指令：

麦昆作为接收信号的执行设备，接收信号并执行，当麦昆接收到micro:bit发送来的信息，麦昆收到数字几，就前进几秒。

The code consists of two main sections. The first section is a sequence of initialization steps: starting the Maqueen program, turning on wireless communication, setting the wireless channel to 10, and turning off all LEDs. This is followed by a loop block. The second section is the loop's body, which starts with a 'when wireless data received' event. It then displays the received data, converts it from a string to an integer, moves the robot forward at 60 units per second for a duration equal to the converted integer, and finally stops the robot's motors.

```
Maqueen 主程序开始
打开 · 无线通信
设置无线频道为 10
熄灭所有点阵
循环执行
  当无线接收到数据 存放1~6之间的随机数
  显示文字 无线接收数据
  设置 时间 的值为 将字符串 无线接收数据 转换为 整数
  机器人以 60 的速度 前进 将接收到的数据转换为数字类型
  等待 变量 时间 秒
  机器人(左侧和右侧电机)停止
```

设置无线频道为“10”



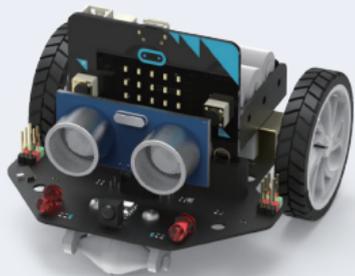
## Gamepad遥控赛车



DFROBOT<sup>®</sup>  
DRIVE THE FUTURE

### ☆))) 任务目标:

在上传模式中，利用gamepad手柄控制麦昆。



### ☆))) 指令技能获取

读取数字引脚指令：用来读取micro:bit主板上的数字引脚，部分数字引脚与手柄上的按键相关联。

读取数字引脚 P13

设置模拟引脚输出指令：设置micro:bit主板上模拟引脚的输出。可以让振动电机动起来。

设置模拟引脚 P0 输出 666

\*提示：想要启动gamepad，需要在菜单栏中找到micro:bit的指令哦。





# Gamepad遥控赛车



DFROBOT®  
DRIVE THE FUTURE

## ☆))) Gamepad样例指令：

打开无线通信，gamepad发送信息给麦昆

接收麦昆反馈回来的信息，如果麦昆与障碍物的距离小于12cm, gamepad就开始振动提醒

```
micro:bit程序开始
  打开 无线通信
  设置无线频道为 11 设置无线频道为"11"
  熄灭所有点阵

循环执行
  如果 读取数字引脚 P8 = 0 那么执行
    显示内置图案
    通过无线发送 F 按下"UP"键，无线发送"F"
```

接上一段指令

```
如果 读取数字引脚 P13 = 0 那么执行
  显示内置图案
  通过无线发送 B 按下"DOWN"键，无线发送"B"

如果 读取数字引脚 P14 = 0 那么执行
  显示内置图案
  通过无线发送 L 按下"LEFT"键，无线发送"F"
```

转到下一页



# Gamepad遥控赛车



DFROBOT®  
DRIVE THE FUTURE

☆))) Gamepad样例指令:

接上一页

Scratch code blocks for Gamepad control:

- 如果 读取数字引脚 P15 = 0 那么执行
  - 显示内置图案
  - 通过无线发送 R 按下"RIGHT"键, 无线发送"R"
- 如果 读取数字引脚 P1 = 0 那么执行
  - 显示内置图案
  - 通过无线发送 S 按下"X"键, 无线发送"S"

Scratch code blocks for wireless signal processing:

- 当无线接收到数据 如无线接收到的信号为"Vib" 手柄震动
- 如果 无线接收数据 = "Vib" 那么执行
  - 设置模拟引脚 P12 输出 500
- 如果 无线接收数据 = "Stop" 那么执行
  - 设置模拟引脚 P12 输出 0

如无线接收到的信号为"STOP" 手柄停止震动



# Gamepad遥控赛车



DFROBOT®  
DRIVE THE FUTURE

## ☆)) 麦昆样例指令：

麦昆接收到gamepad的信息，就开始执行前进，后退，左转，右转，停止等功能，如果遇到前方有障碍物，就发送反馈信息给Gamepad。

```
Maqueen 主程序开始
打开 无线通信
设置无线频道为 11 设置无线频道为"11"
熄灭所有点阵

循环执行
如果 读取(P1 P2)超声波距离(cm) < 12 那么执行
  通过无线发送 Vib 麦昆检测到距离<12,无线发"Vib"
否则
  通过无线发送 Stop 否则无线发送"STOP"
```

```
当无线接收到数据
如果 无线接收数据 = "F" 那么执行
  显示内置图案 麦昆接收到无线数据为"F" 麦昆前进
  机器人以 120 的速度 前进

如果 无线接收数据 = "B" 那么执行
  显示内置图案 当收到的数据为"B" 麦昆后退
  机器人以 120 的速度 后退
```

下一页



# Gamepad遥控赛车



DFROBOT<sup>®</sup>  
DRIVE THE FUTURE

☆))) 麦昆样例指令：

接上一页

```
如果 无线接收数据 = "L" 那么执行
  显示内容 当收到的数据为"L"
  麦昆左转
  机器人以 120 的速度 左转

如果 无线接收数据 = "R" 那么执行
  显示内容 当收到的数据为"R"
  麦昆右转
  机器人以 120 的速度 右转

如果 无线接收数据 = "S" 那么执行
  显示内容 当收到的数据为"S"
  麦昆停止
  机器人(左侧和右侧电机)停止
```



## Gamepad遥控赛车

- ☆)) 将指令传送给gamepad手柄和麦昆,拨开电源开关,然后试着用gamepad控制麦昆吧.  
设计一个高难度的赛道,与其他人一起来挑战吧.

