

TREEE 模型车控制方法

TREEE 模型车采用蓝牙无线控制，可以比较准确的控制车辆转向角度，行驶速度和行驶距离。使用带有蓝牙的 PC、安卓平板电脑或者安卓手机进行控制。下面主要讲一下使用 WINDOWS PC 控制的方法和指令集：

首先要确保 PC 上有蓝牙模块，或者插上 USB 蓝牙适配器，由于不同操作系统和蓝牙软件的连接方式不同，在 WIN7 下，一般在“控制面板”中“设备和打印机”中，点击“添加设备”，如果蓝牙模块工作正常，就可以搜索到附近的蓝牙设备了。WIN8 以上的操作系统在新的控制面板中的位置不同，但一般只需要找到“蓝牙”字样，就可以进行搜索了。

打开车上的电源开关，开关在方向盘后侧。然后就可以在电脑上搜索了，车载蓝牙的名字是“CAR-I”，蓝牙密码是“0000”。连接成功后，在蓝牙属性页面可以看到是对应的哪一个 COM 口了。

模型车的控制包括：转向，转向微调，定速行驶，定距离行驶。然后可以使用任何一款成熟的串口调试助手软件，来测试下面的指令，或者自己编写 GUI 程序来操作小车。

*命令中的换行符是:\n

命令列表：

1、转向打角：

#[data][换行符]

data 取值-280 到+280。左负右正。超过范围将按边界值计算。

例如：

#-200[换行符] 左转

#0[换行符] 直行

#200[换行符] 右转

2、转向微调：

%[data][换行符]

如果转向角给 0 时不能直行，这个命令可以提供一个补偿矫正。左负右正。

3、定速行驶：

\$(data)[换行符]

速度的换算关系： $data \times 17.6 \text{ cm/s}$

例如：

\$10[换行符] 向前

\$0[换行符] 停止

\$-5[换行符] 倒车

4、设定距离（定距离行驶）：

@[data][换行符]

距离的换算关系： $data \times 1.76 \text{ cm}$

给定行驶距离之后，当车运行到相应距离会自动将速度值置零。期间速度和角度可控。通过该指令和定速行驶指令的配合，可以实现车辆定距离行驶。

对于其他操作系统和手机平台，操作也是非常类的。在安卓手机上，可以直接连接车辆蓝牙，然后下载一个安卓版本的串口小助手，通过发送指令来控制。对于嵌入式系统，通过简单改装也可以实现直接的串口通信，如果有需求请单独联系。

如有任何问题，请发送邮件至 io@treee.com.cn。谢谢。