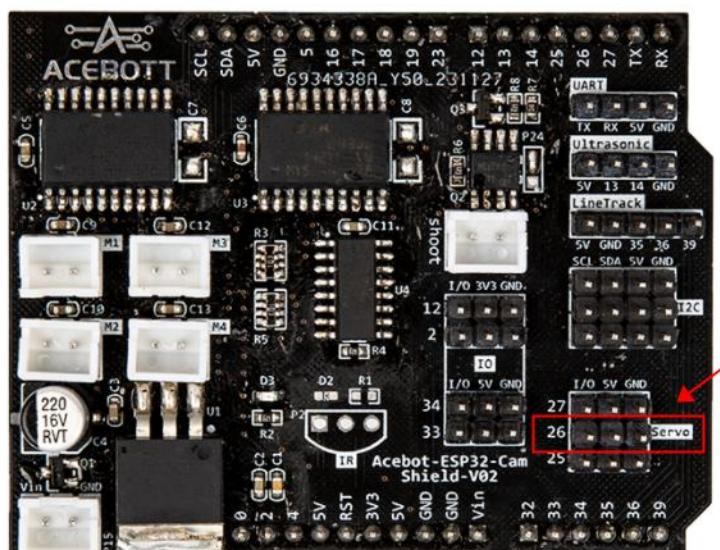


Připravený

1.Metoda kalibrace úhlu převodu řízení

Připojte černý modul servomotoru MG995 k rozšiřovací desce ESP32 na pin 26, dbejte na to, aby šedý vodič servomotoru směřoval k GND. Poté pomocí USB kabelu připojte počítač a hlavní desku ESP32, zapněte napájení a nahrajte program pro kalibraci úhlu servomotoru. Tento krok je určen k předběžnému nastavení úhlu servomotoru, aby bylo usnadněno následné sestavování.

[\[Klikněte pro získání inicializačního programu servomotoru.\]](#)



2.Stavební kroky

Postupujte podle kroků pro stavbu auta na vodní děla:[\[Kliknutím zobrazíte kroky k sestavení střeleckého auta B\]](#)

3.Stažení APP (pokud jste si ji stáhli dříve, přeskočte stahování)

(1) Pokud se jedná o telefon se systémem IOS, musíte vyhledat klíčové slovo: ACEBOTT v obchodě APP Store a poté jej stáhnout, pokud se jedná o telefon se systémem Android, musíte v obchodě Google Play vyhledat klíčové slovo: ACEBOTT; a poté ji stáhněte, ikona je následující Jak je znázorněno na obrázku.

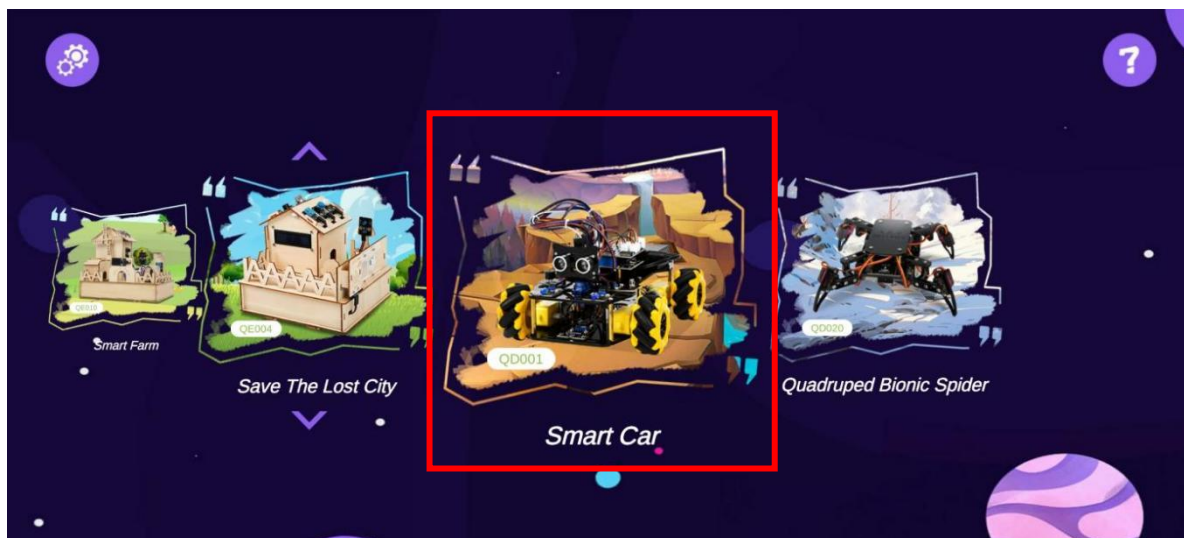


Poznámka: 1. Tento výukový program je použitelný pro ACEBOTT APP verze 2.0 a vyšší. Můžete kliknout na tlačítko nastavení v levém horním rohu aplikace a zobrazit číslo verze softwaru, ujistěte se, že verze softwaru, který používáte, splňuje požadavky. 2. Pokud potřebujete aktualizovat verzi softwaru ACEBOTT, můžete si podle pokynů v této učebnici stáhnout nejnovější verzi APP.

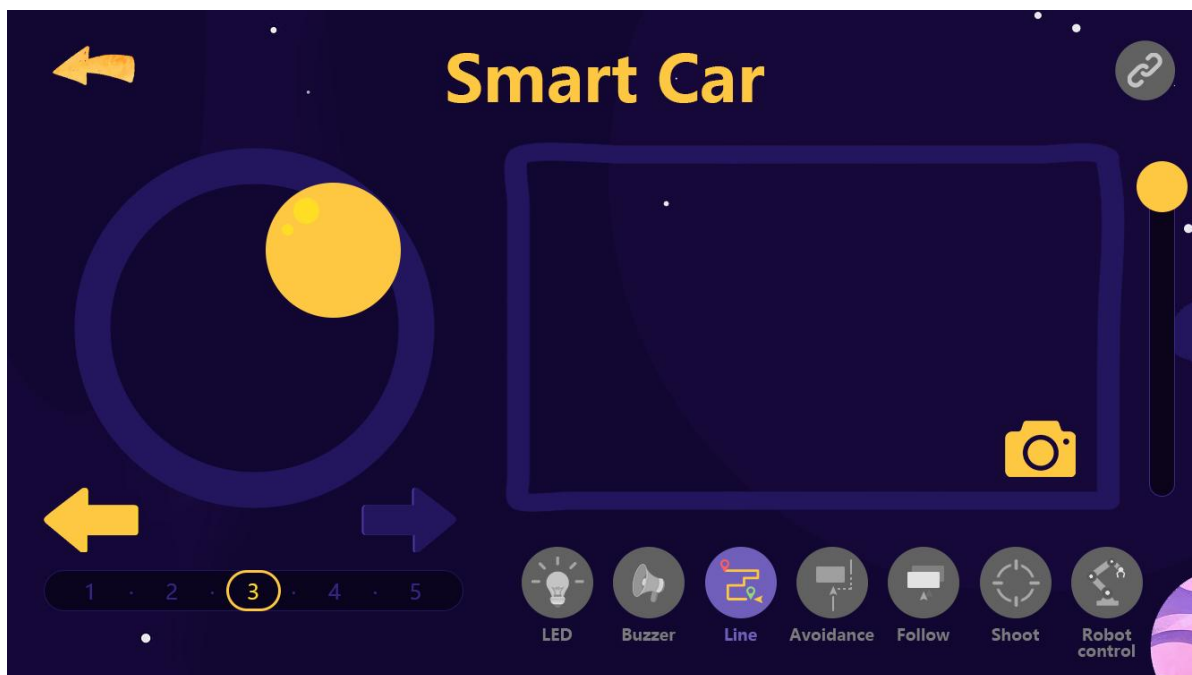
(2) Kliknutím na APP vstoupíte do rozhraní pro otevření obrazovky.



(3) Vstupte do rozhraní výběru a vyberte Smart Car.



(4) Vstupte do rozhraní pro ovládání vozu vodním dělem pro přenos obrazu (zatím jej nelze přímo ovládat a je třeba jej naprogramovat).



4.Program vypalování

(1) Řídicí program APP pro přenos obrazu pro vodní pistole

V současné době není možné přímo použít APP k ovládání vozíku vodních pistolí pro přenos obrazu, protože ovládací program APP musí být vypálen do vozíku s vodní kulovou pistolí pro přenos obrazu, než jej bude možné ovládat.

Program vozu pro vodní bombu s přenosem obrazu obsahuje program samotného vozu s vodní bombou a program modulu Cam, takže musí odpovídat různým programům a nahrát je na různé základní desky, prosím, předtím zapněte napájení vozu nahrávání.

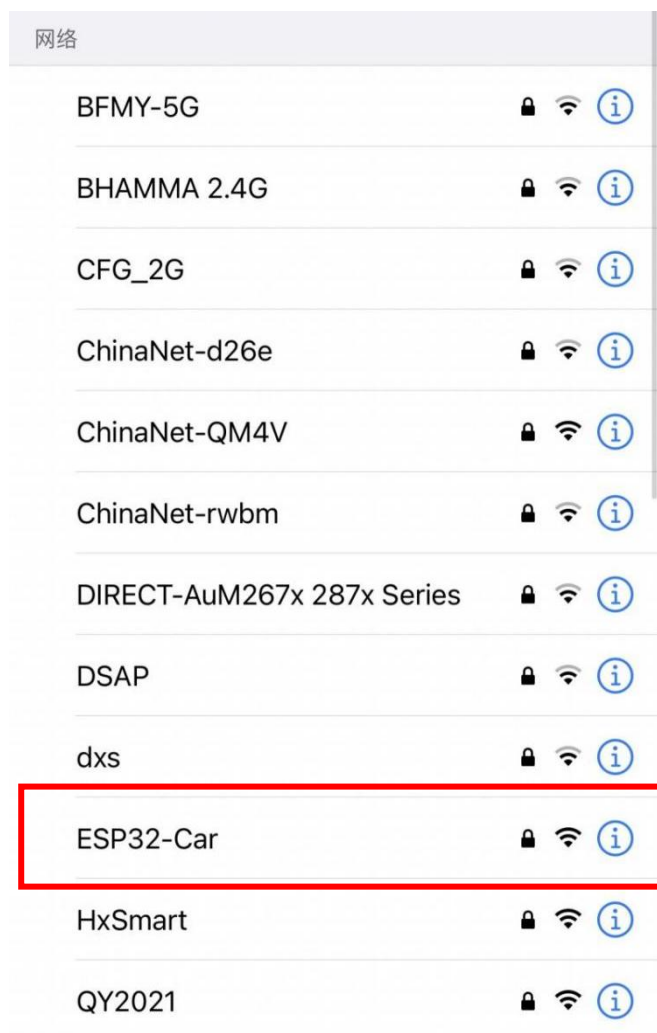
①Program chytrého auta: [\[Kliknutím získáte program acebott-esp32-car-body\]](#)

Poznámka: Při vypalování programu na základní desku chytrého auta musíte nejprve odpojit TX a RX kabely kamery a poté připojit TX a RX po dokončení nahrávání programu.

②Program modulu Cam:[\[Kliknutím získáte program acebott-esp32-car-camera\]](#)

(2)Připojte se k WiFi

Prohledejte bezdrátovou síť svého mobilního telefonu na WIFI (vypněte sdílené sítě, jako je GPRS a ujistěte se, že WIFI je jedinou používanou sítí) (konkrétně postupujte v "Nastavení" → "WLAN" mobilního telefonu), připojte se k wifi hotspot s názvem „ESP32-Car“, heslo je 12345678, jak je znázorněno na obrázku níže.

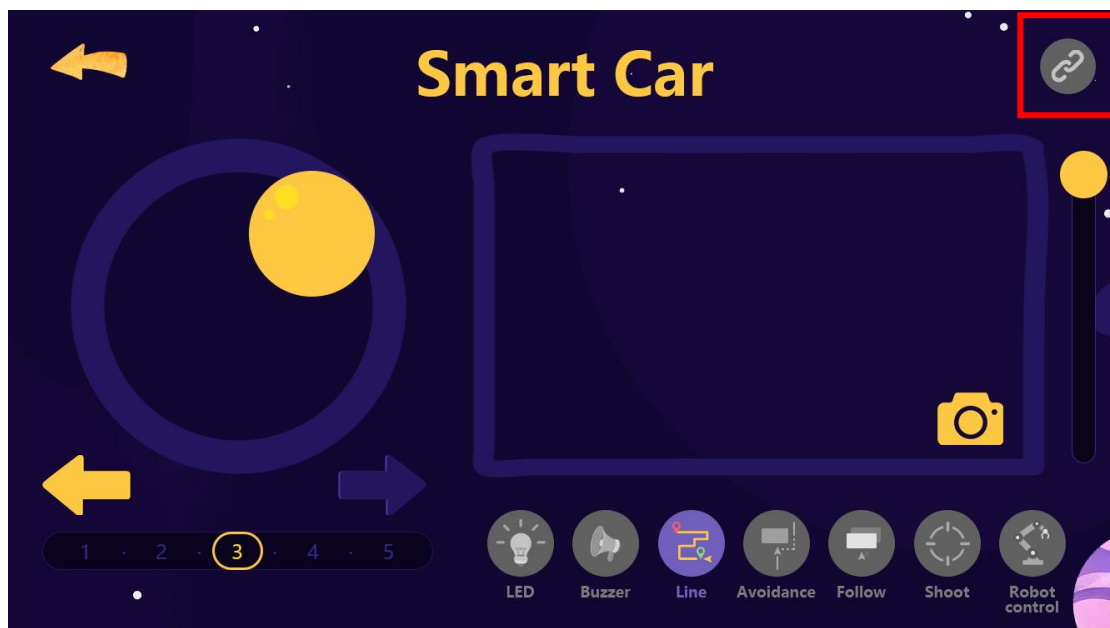


Poznámka: Název WIFI a heslo WIFI lze přizpůsobit a upravit Když máme více chytrých aut, můžeme rozlišit každé chytré auto pomocí různých názvů WIFI.

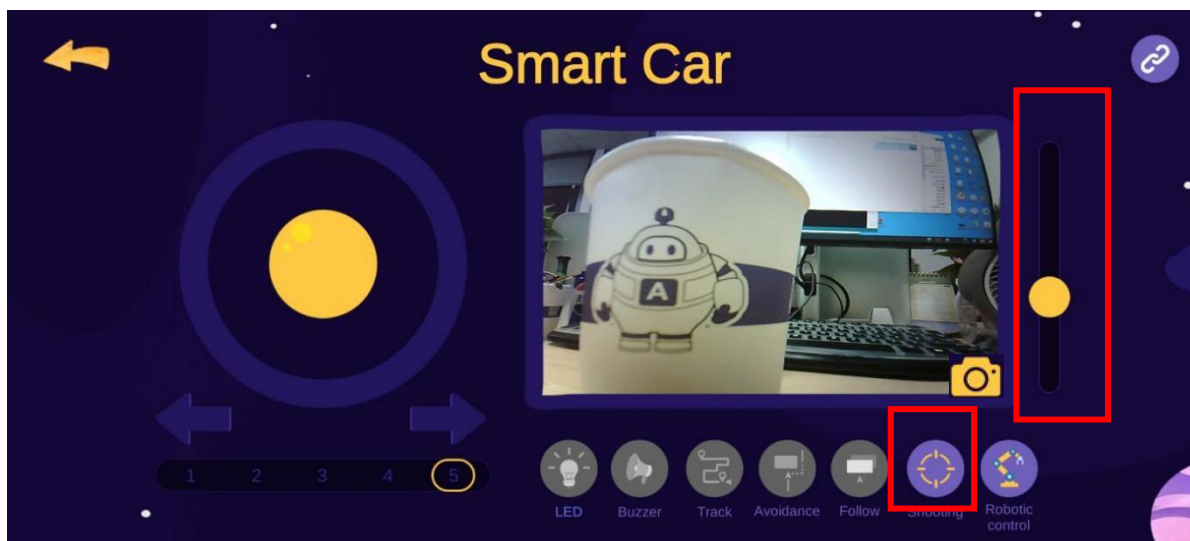
```
const char *ssid = "ESP32-Car";  
const char *password = "12345678";
```

(3) Použijte ovládání APP

① Po připojení k WiFi dokončete připojení kliknutím na ikonu připojení v pravém horním rohu aplikace.



② Mezi funkce APP patří: kolébky a šipky realizují ovládání pohybu auta s vodními děly Pod šipkou jsou čísla od 1 do 5, která označují rychlost pohybu chytrého auta v reálném čase Klepněte na ikonu fotografie v pravém dolním rohu pole. Poté můžete uložit snímek aktuálně zobrazený fotoaparátem. Pod polem jsou příslušné funkce hardwarového modulu vodní pistole Vertikální posuvník na pravé straně krabice může ovládat úhel zaměření vodní pistole.



5.Ostatní

První výstřel vodní kulky může mít za následek nedostatek zvuku během střelby

kvůli vysokému vnitřnímu odporu. Nebojte se, na aplikaci můžete střílet ještě několikrát.