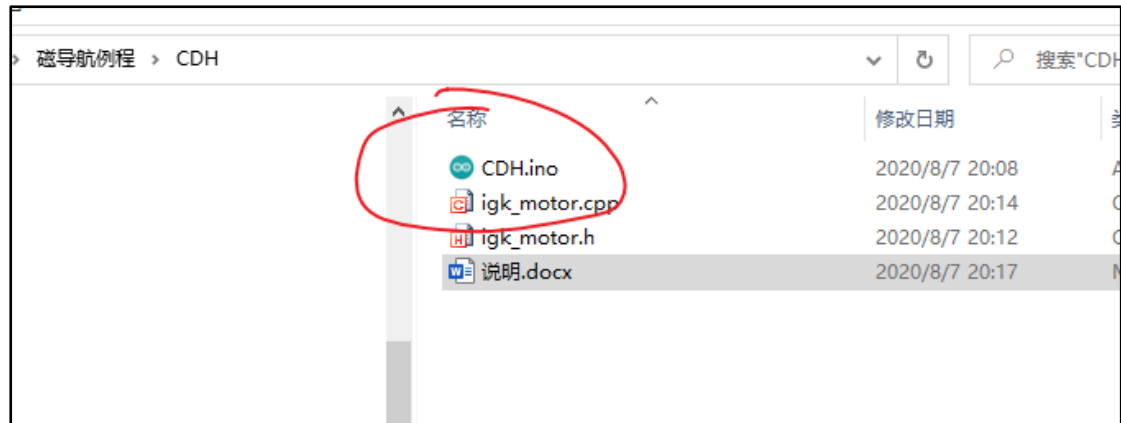


## 程序

### 1. 打开例程 CDH.ino



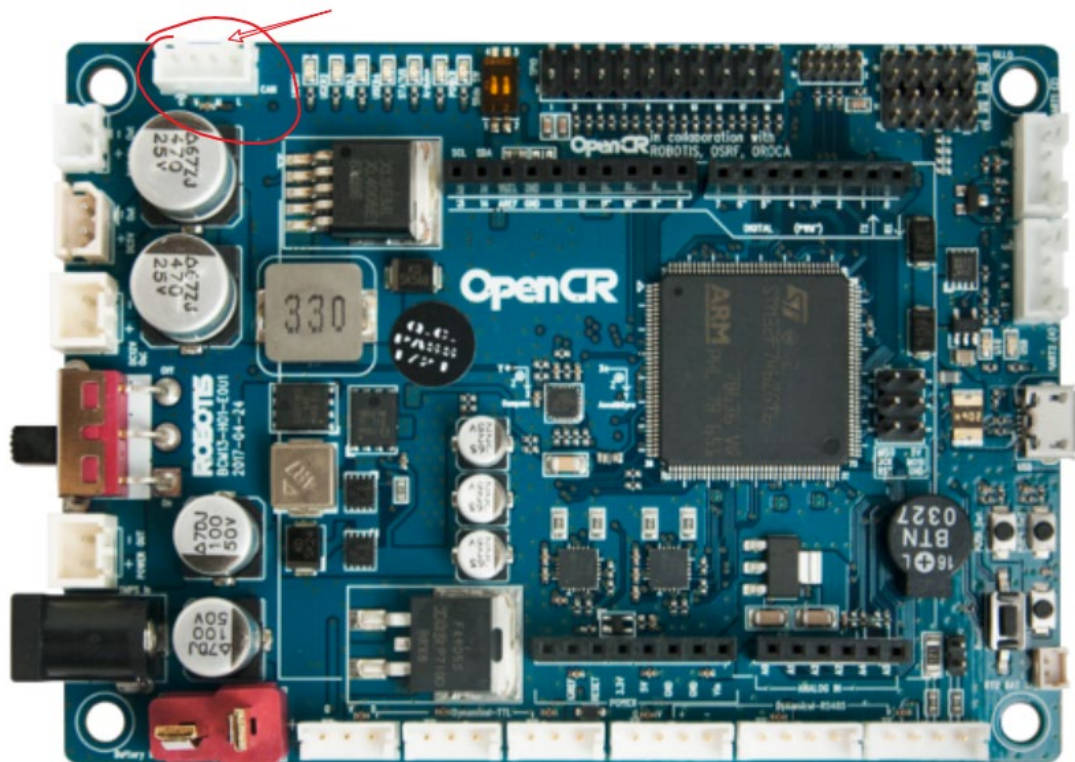
### 2. 下载到 OpenCR

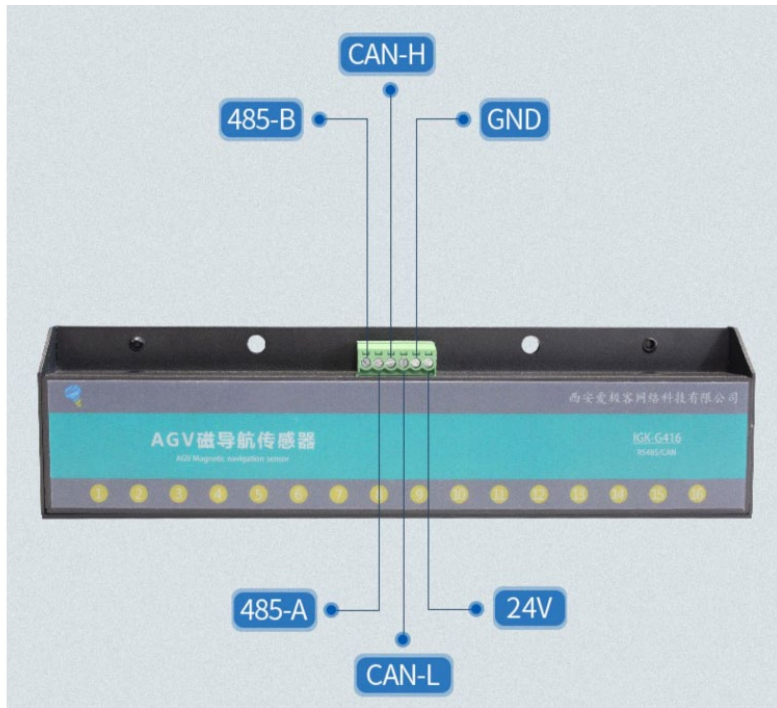
3. 通过树莓派或者其他串口工具发送字符 G，机器人开始运行，当遇到横向磁条，机器人停止，并且像串口发送 S，流程完成，再次发送给 G，会重复以上流程；

### 4. 接线说明

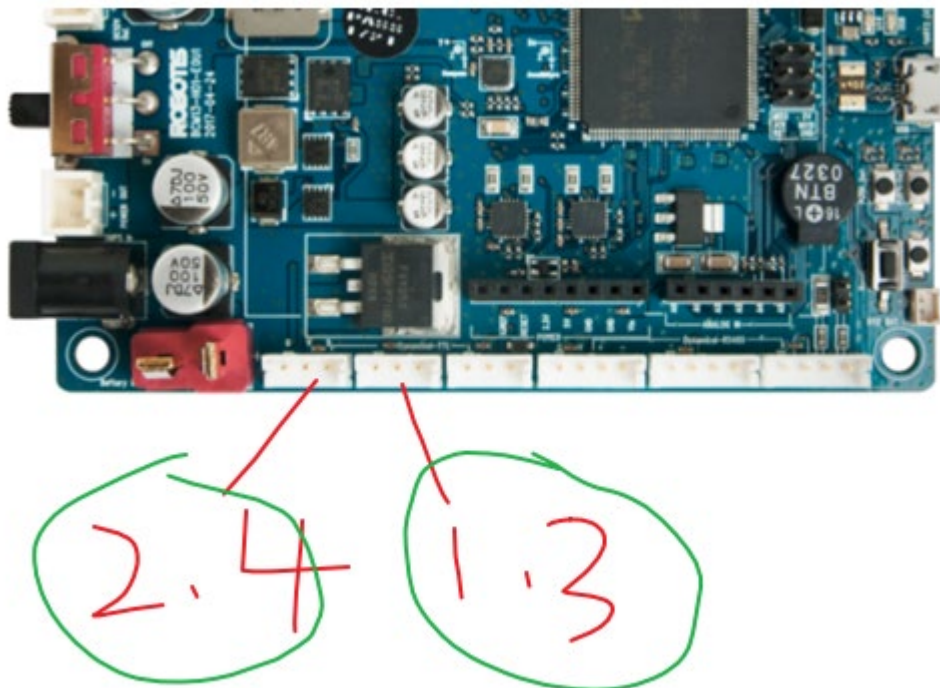
## 磁导航

采用 CAN 接口





CAN-H 和 CAN-L 分别对应主板的 H 和 L, 24V 和 GND 接 12V 电源接口, 磁导航是宽电压 12-24V 都是可以的; 电机



左边 3pin 端子接 2 号和 4 号电机, 右边接 1 号和 3 号电机。  
2 和 4 级联, 1 和 3 级联, 电机后面有标签;