

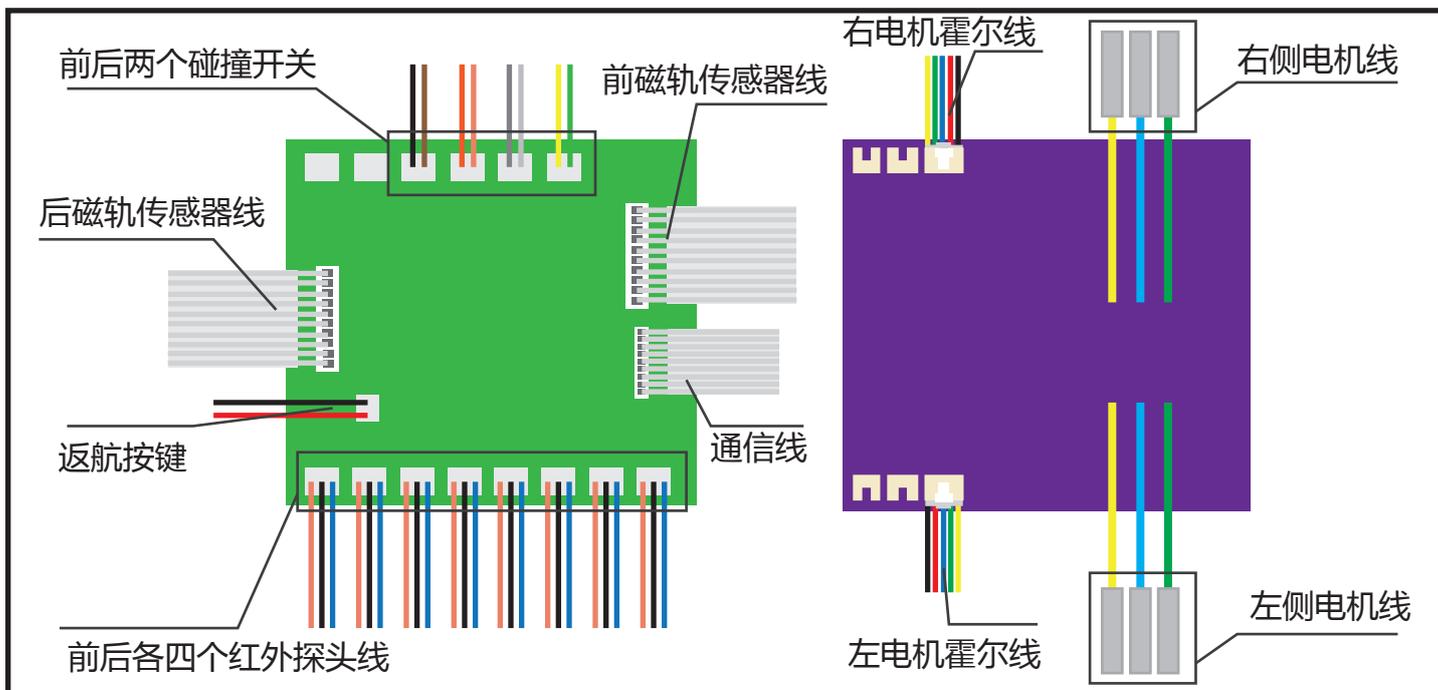
# 常见问题及解决方法

## 一、发现车辆行使出现卡顿，或行使时候原地打转

**原因：**可能是电机接触不良，导致电机转动不顺畅。

**解决方法：**

- 1, 把车辆倒立放置，检查电机的接线有没有出现松动，把电机线和霍尔线重新拔插一下。
- 2, 然后按开机按键。“滴”一声响后，电机开始自动正反转。观察转动时候，电机有没有异常。

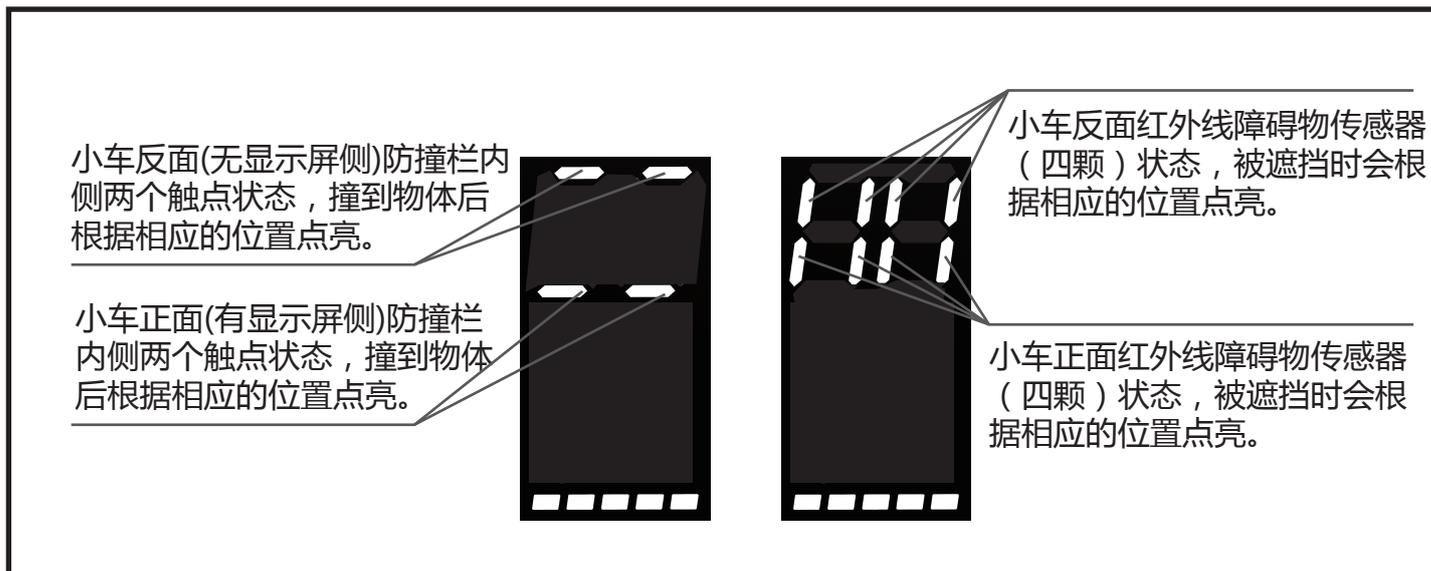


## 二、小车停止，电机没有动力；触碰开关碰到后，车辆没有停止

**原因：**可能是小车前、后的碰撞开关没弹起或失效

**解决方法：**

观察小车前面的数码管灯，看对应的灯有没有亮。



### 三、车辆直线行使有明显的蛇形；过停止线、站点线没有停止；经过减速线没有减速。

**原因：**磁轨传感器灵敏度过高或过低。把车辆搬离磁轨地方，打开app，连接车辆，看到详细信息里面的“前磁轨感应IO状态”“后磁轨感应IO状态”状态信息。用一片磁轨，放在车辆前、后的磁轨传感器下面，并从最左边慢慢向最右边移动，可以看磁轨每经过一个传感器，对应的灯就会点亮，app对应的前、后磁轨状态，也会对应的显示“1”。如果出现传感器对应的灯不亮或点亮，但app对应的状态值没有显示“1”，说明传感器有问题。

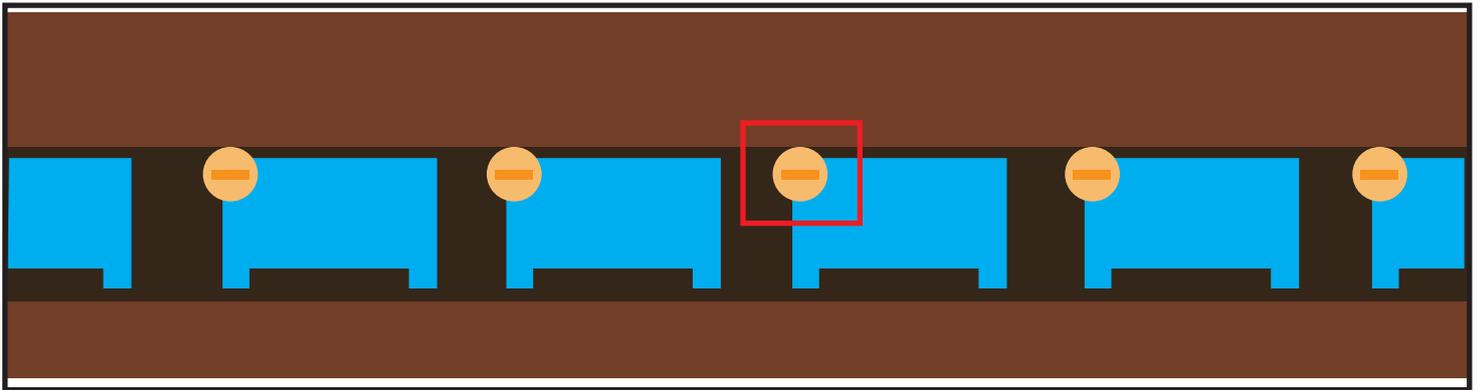
前磁轨感应IO状态	00001110
前磁轨感应IO状态	01110000

#### 解决方法：

1，检查前、后传感器的排线是否出现松动。

2，如果对应的传感器灯不亮，可能传感器灵敏度过低，用螺丝刀轻轻顺时针转动对应的可调电阻，直到对应的传感器灯亮。

小片的磁轨还没经过对应传感器下方，对应传感器的灯就亮了。说明传感器灵敏度过高，用螺丝刀逆时针调节对应的可调电阻，使灯刚好灭。

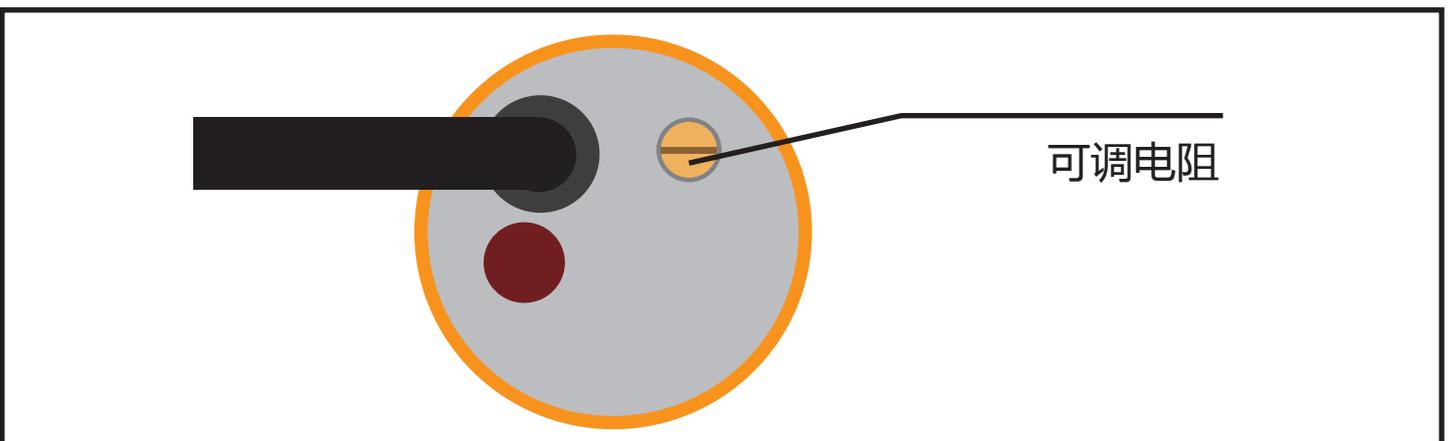


### 四，车辆撞到障碍物，无法障碍物；小车在距离障碍物比较远的距离（比如1米）停止了

**原因：**前后的4个红外传感器灵敏度过低或过高。

#### 解决方法：

小车前面的数码管，可以清晰的表达车辆识别的传感器状态。如果对应的传感器识别到有障碍物，点亮数码管对应的灯。如果灵敏度过低，则可探测的距离较近，如果灵敏度过高，则探测的距离远。通过调节传感器上的可调电阻，顺时针转加强灵敏度，逆时针转降低灵敏度。



## 五、小车停止时候整车越过停止线

原因：可能负载过大或速度过大

解决方法：

适当降低速度。

## 六、小车转弯脱轨，转弯失败

解决方法：

- 1，检测磁轨传感器灵敏度是否适当（参考问题2）
- 2，在进弯道前60cm处和出弯道后60cm处，各增加一个减速线，让车辆进弯道前可减速。
- 3，或适当降低小车速度，建议1km/H

