

偵查型遙控車-小麻雀

松山工農電子科
指導老師:洪茂松
製作者:楊宗鋤、廖羿勳

專題特色:

本專題意旨在研發出能夠個人攜帶具有可遠端遙控、成本低、可模塊化等特點的車輛，使用者可以依照任務需求改裝車輛並使用個人攜帶設備操控車輛以達到任務需求。

本專題選用 ESP32-CAM 作為開發版，透過手機來操控馬達前進與後退，使用者能透過 ESP32-CAM 的網頁看到車子前方情況，並以此依據操控車子

功能說明:

- 1.打開 ESP32-CAM
- 2.打開 L298N 馬達控制模組
- 3.連上 ESP32 網頁
- 4.按下 stream 開啟攝像頭
- 5.按下 Forward 向前 left 向左 right 向右 stop 停止

