**第九届山东省高校机器人大赛**

**技 术 报 告**

**（参考样本）**

学 校：

队伍名称：

参赛队员：

指导教师：

关于技术报告和研究论文使用授权的说明

本人完全了解第九届山东省高校机器人大赛关于保留、使用技术报告和研究论文的规定，即：参赛作品著作权归参赛者本人，比赛组委会可以在相关主页上收录并公开参赛作品的设计方案、技术报告以及参赛机器人的视频、图像资料，并将相关内容编纂收录在组委会出版论文集中。

参赛队员签名：

指导教师签名：

日 期：

摘要

　　本文以…………。

　　本系统………………。

　　在备战比赛的过程中，学院、老师和同学都给予了我们很大的帮助和鼓励，在此谨表达对他们由衷的感谢。

**关键词：**XXX XXX

目录

第一章　引言 1

1.1　标题1 1

1.2　标题2 1

1.X　技术报告章节安排 1

第二章　标题一 1

2.1　标题一 1

2.2　标题二 1

2.2.1　标题X 1

2.2.2　标题X 1

第x章　总结 2

8.1　不足以及改进 2

8.2　参赛心得 2

参考文献 3

附录 4

附录1　部分程序源码 4

附录2　电路板设计原理图 5

# 第一章　引言

　　全国大学生…………。

## 1.1　标题1…………

　　全国大学生…………。

## 1.2　标题2…………

　　参赛选手…………。

## 1.X　技术报告章节安排

本文……。

1. ……
2. ……
3. ……

# 第二章　标题一……

　　本章将……。

### 2.1　标题一……

整个……。

基于……。

## 2.2　标题二……

### 2.2.1　标题X……

为了各个传感器和……。

对于……。

### 2.2.2　标题X……

根据……。

主控……。

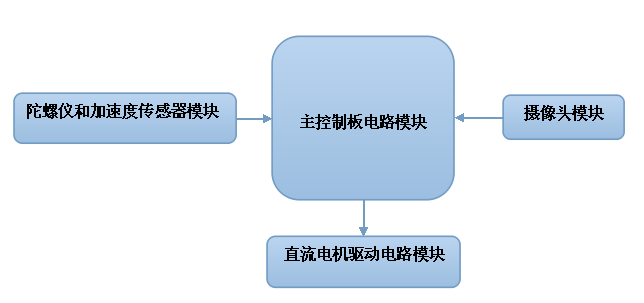


图 2.2.2　……

…………

# 第x章　总结

### 8.1　不足以及改进方向

……

### 8.2　参赛心得

　　……

# 参考文献

[1] 卓晴，黄开胜，邵贝贝等.学做智能汽车[M].北京:北京航空航天大学出版 社，2007.

[2] 竞赛秘书处,电磁组竞赛车模路径检测设计参考方案(版本1.0).2010.1.

[3] 王威等,HCS12 微控制器原理及应用.北京：北京航空航天大学出版 社,2007.10.

[4] 阎石, 数字电子技术基础.北京：高等教育出版社, 1998.

[5] 杜刚，电路设计与制板：Protel应用教程[M].北京:清华大学出版社，2006.

[6] 聂荣等，实例解析PCB设计技巧[M].北京:机械工业出版社，2006.

[7] 陈伯时，电力拖动自动控制系统——运动控制系统[M].北京:机械工业出版 社，2008.

[8] 梅晓榕，自动控制原理（第二版）.北京：科学出版社，2007.2

[9] 梅晓榕，柏桂珍，张卯瑞，自动控制元件及线路（第四版）.北京：科学出 版社，2008.

# 

# 附录

## 附录1　部分程序源码

void main(void)

{

Get\_Bound();

}

void TI1MS\_OnInterrupt(void)

{

/\*Write your code here ...\*/

//------------------------------------给定速度-----------------------------------------------//

delay\_start++;

if(delay\_start>=3000)

delay\_start=3200;

if(SpeedSet\_Init!=SpeedSet\_Next)

{

if(SpeedSet\_Init>SpeedSet\_Next)

{

start\_int++;

if(start\_int>30)

{

start\_int=0;

g\_fCarSpeedSet+=0.4;

}

if( g\_fCarSpeedSet>=SpeedSet\_Init)

{

g\_fCarSpeedSet=SpeedSet\_Init;

SpeedSet\_Next=SpeedSet\_Init;

}

}

}

//-----------------------------------------------------------------------------------------//

## 附录2　电路板设计原理图

**(1).主控制板**

**(2).……**

