1. 先把horse.py上传至掌控板根目录
2. 调用horse.py库：from horse import \*
3. 实例化对象，例：car=Car()，car是实例化的千里马名称，可自定义，Car()是类名称，不可修改。

千里马基础功能：

1. 前进

car.forward([speed=100])，[ ]内速度参数可不填，不填则默认speed=100。

Speed=-100~100,同2、3、4.

例：car.forward()，最大速度前进

1. 后退

car.backward([speed=-100])，[ ]内速度参数正数前进，负数后退。

例：car.backward()，最大速度后退

1. 左转

car.turn\_l([l\_speed=0,r\_speed=100])，l\_speed、r\_speed分别代表左、右轮速度

例：car.turn\_l()，最大速度左转

1. 右转

car.turn\_r([l\_speed=0,r\_speed=100])

例：car.turn\_r()，最大速度右转

1. 停止

car.stop()

1. 获取左边巡线头数值

car.read\_l()

1. 获取左边巡线头数值

car.read\_r()

1. 颜色传感器初始化

car.colorsenser()，一般放在程序开头，程序主循环外

1. 获取RGB值

car.getRGB() 返回RGB三元组,(color\_r,color\_g,color\_b)

10、获取HSV值

car.getHSV() 返回HSV三元组,(h,s,v)

1. 颜色识别

car.discern() 可识别“红橙黄绿青蓝紫”七色，以字符串形式返回。

1. 获取超声波测距

car.distance() 返回测距,单位mm