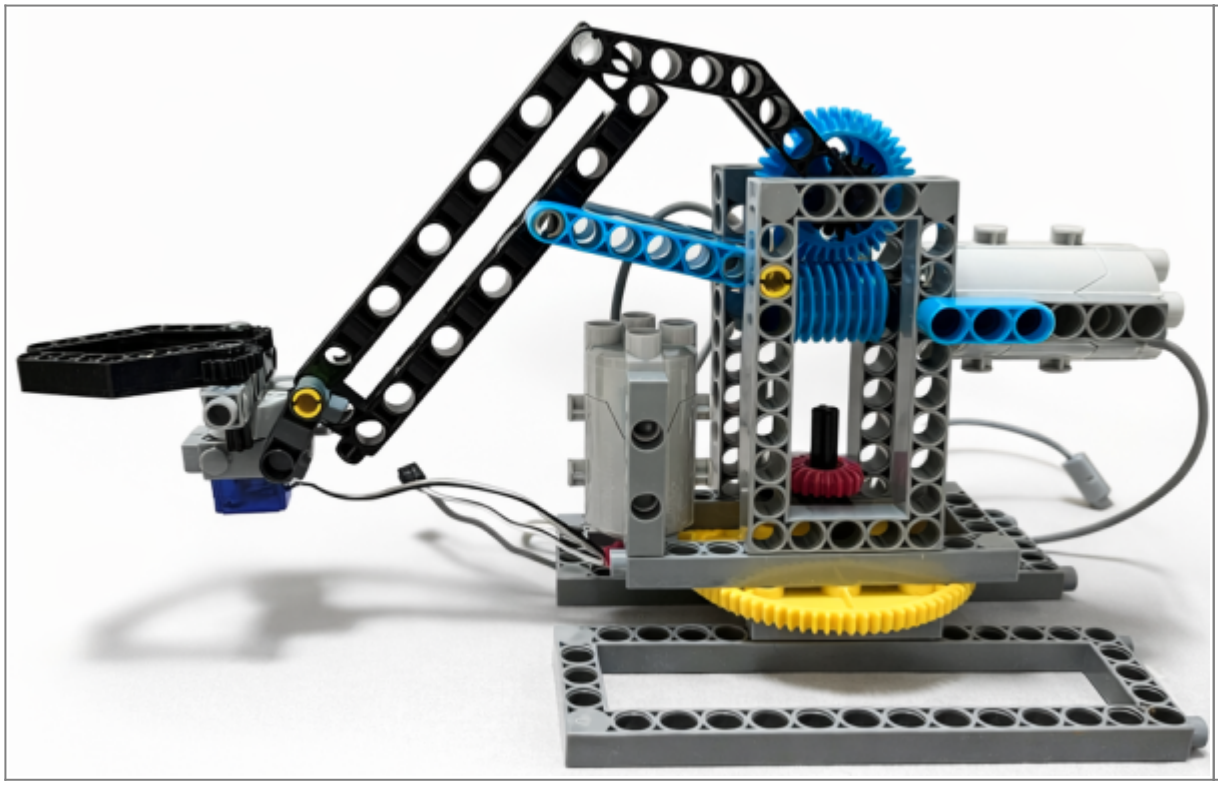
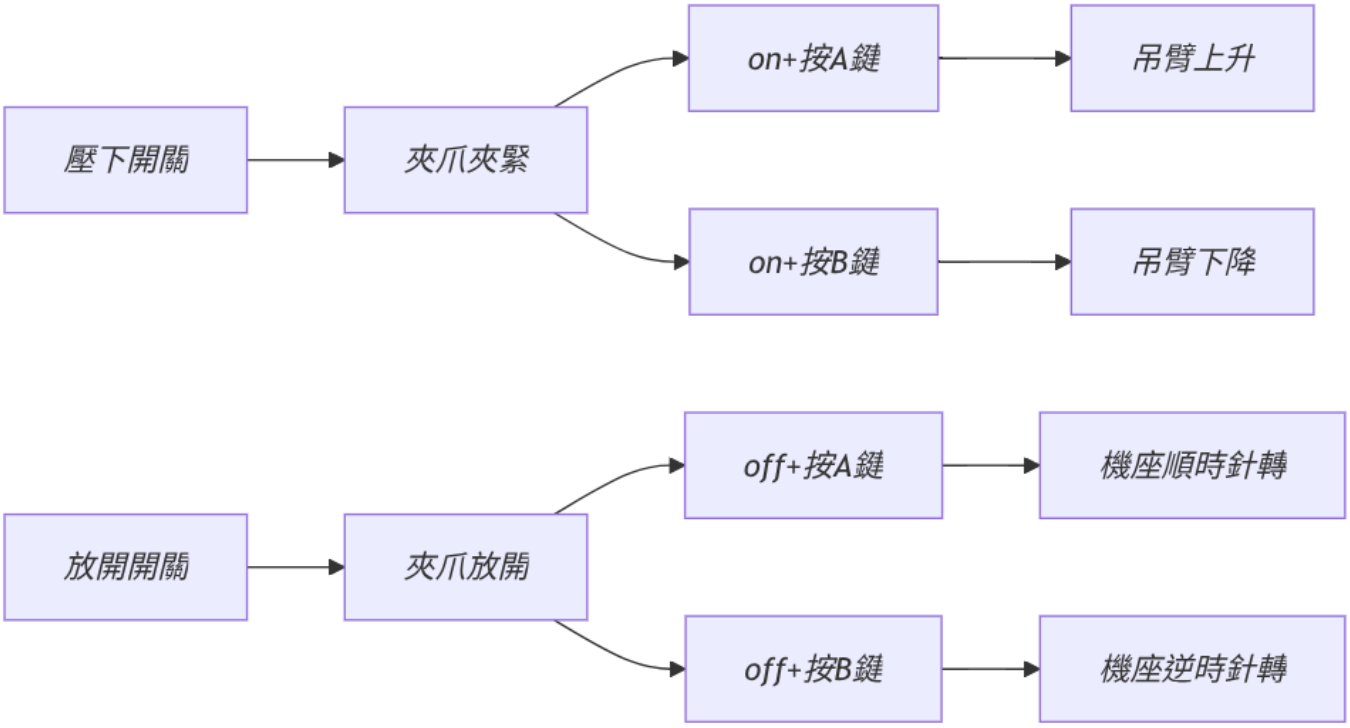
Microbit機械手臂



三灣國小
大坪分校
范運平
- 請依本投影片步驟組裝

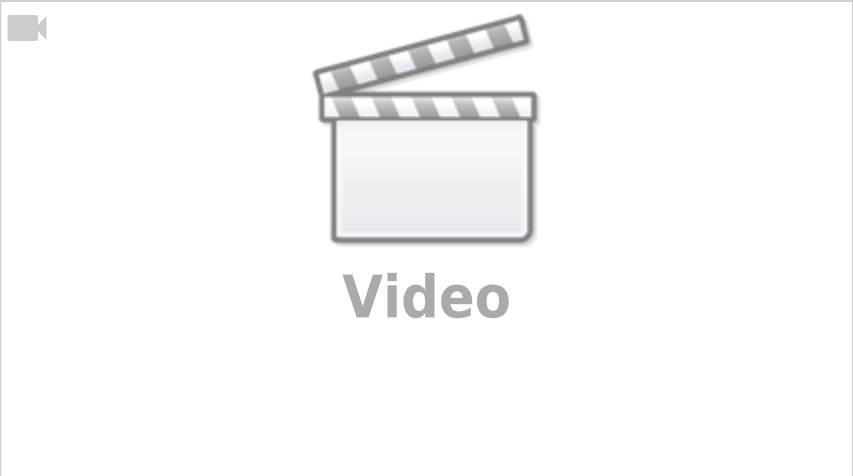
任務說明

利用2段式按鈕開關+主機上的AB鍵控制機器手臂做出夾放物、伸縮吊臂及旋轉平台等功能。



1)

影片示範


Video

程式參考

重複無限次
如果 引腳 P0 被按下？ 那麼
伺服寫入 腳位 P16 至 74
如果 按鈕 A 被按下？ 那麼
馬達通道 A
速度值選定(0~100) 50
馬達方向控制(0~1) 0
否則如果 按鈕 B 被按下？ 那麼
馬達通道 A
速度值選定(0~100) 50
馬達方向控制(0~1) 1
否則
馬達通道 A
速度值選定(0~100) 0
馬達方向控制(0~1) 0
否則
否則
伺服寫入 腳位 P16 至 39
如果 按鈕 A 被按下？ 那麼
馬達通道 B
速度值選定(0~100) 20
馬達方向控制(0~1) 0
否則如果 按鈕 B 被按下？ 那麼
馬達通道 B
速度值選定(0~100) 20
馬達方向控制(0~1) 1
否則
馬達通道 B
速度值選定(0~100) 0
馬達方向控制(0~1) 0

1)

graph LR; 壓下開關>>夾爪夾緊-->on+按A鍵>>吊臂上升|; 壓下開關(夾爪夾緊)-->on+按B鍵(吊臂下降); 放開開關(夾爪放開)-->off+按A鍵(機座順時針轉); 放開開關(夾爪放開)-->off+按B鍵(機座逆時針轉);

From:
https://km.s4a.tw/ - **km.s4a.tw**

Permanent link:
https://km.s4a.tw/doku.php?id=microbit:roboarm:ppt&rev=1772370787

Last update: **2026/03/01 21:13**