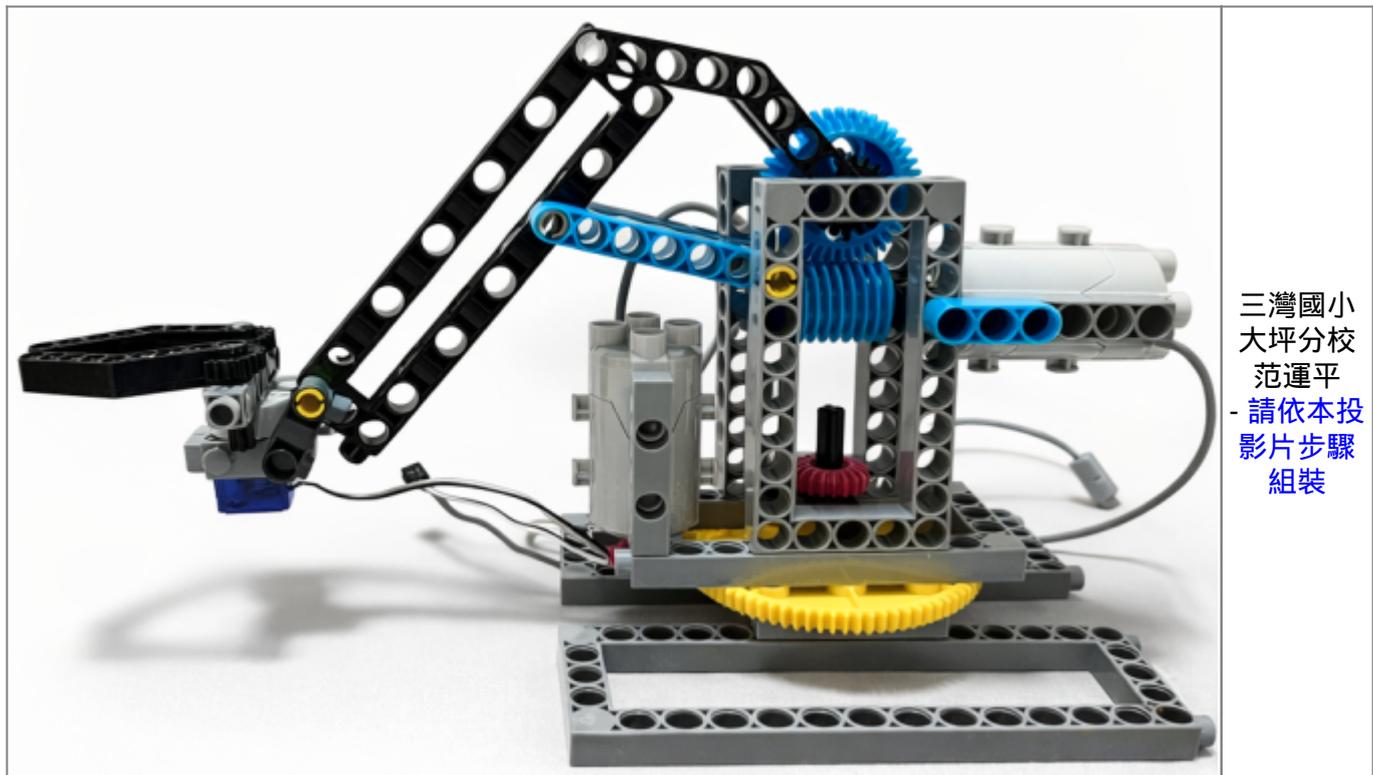




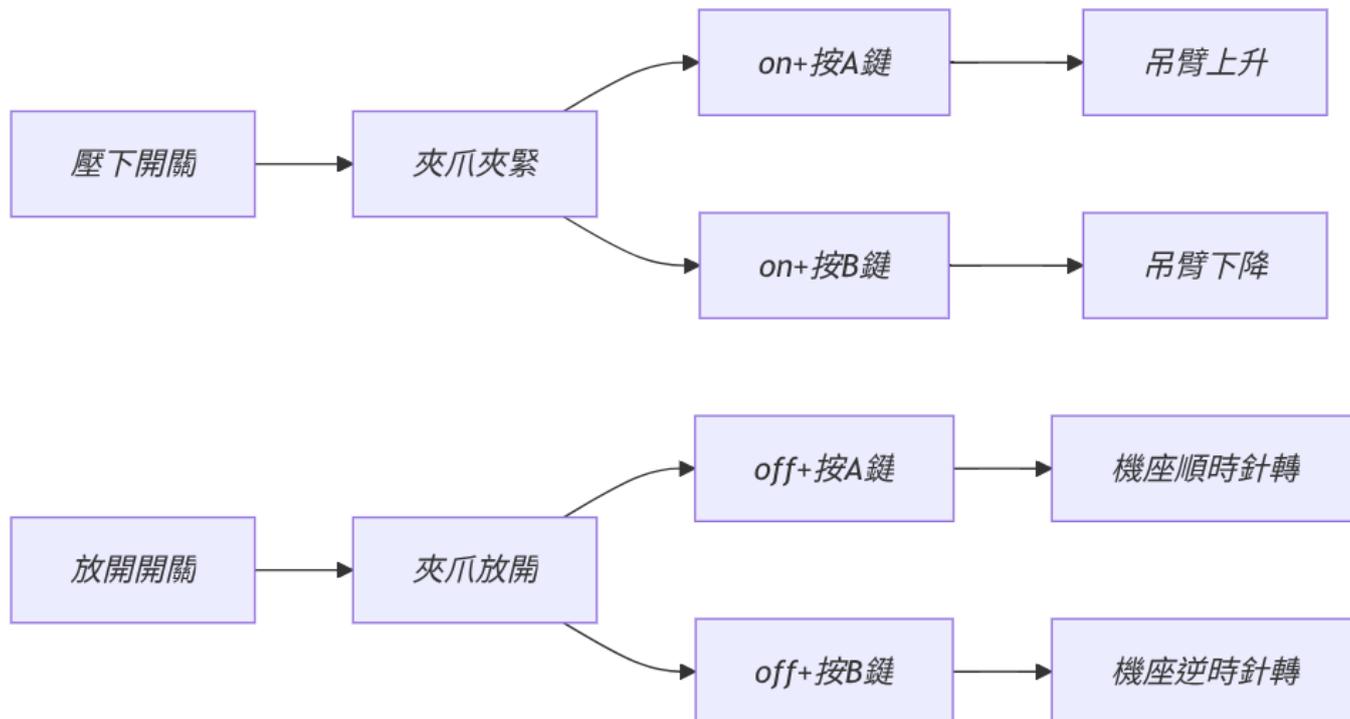
Microbit機械手臂



三灣國小
大坪分校
范運平
- 請依本投
影片步驟
組裝

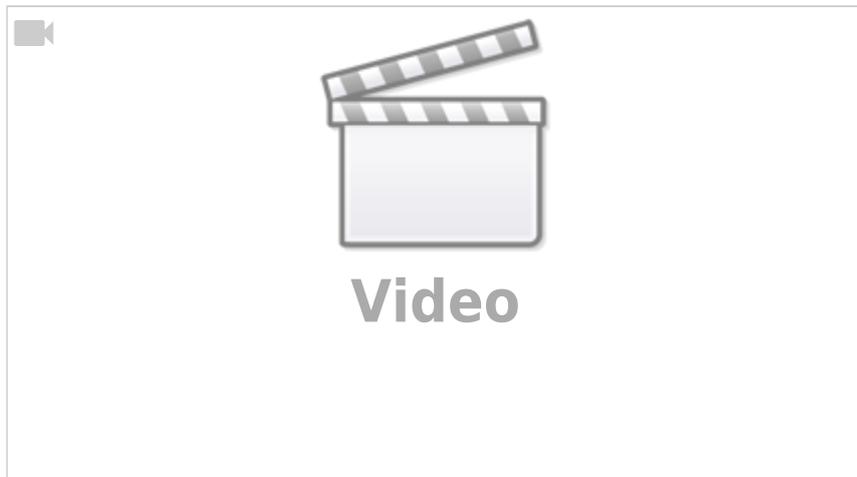
任務說明

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。



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);

影片示範



程式參考

```
重復無限次
  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
```

From:

<https://km.s4a.tw/> - **km.s4a.tw**

Permanent link:

<https://km.s4a.tw/doku.php?id=microbit:roboarm:ppt&rev=1772370802>

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

