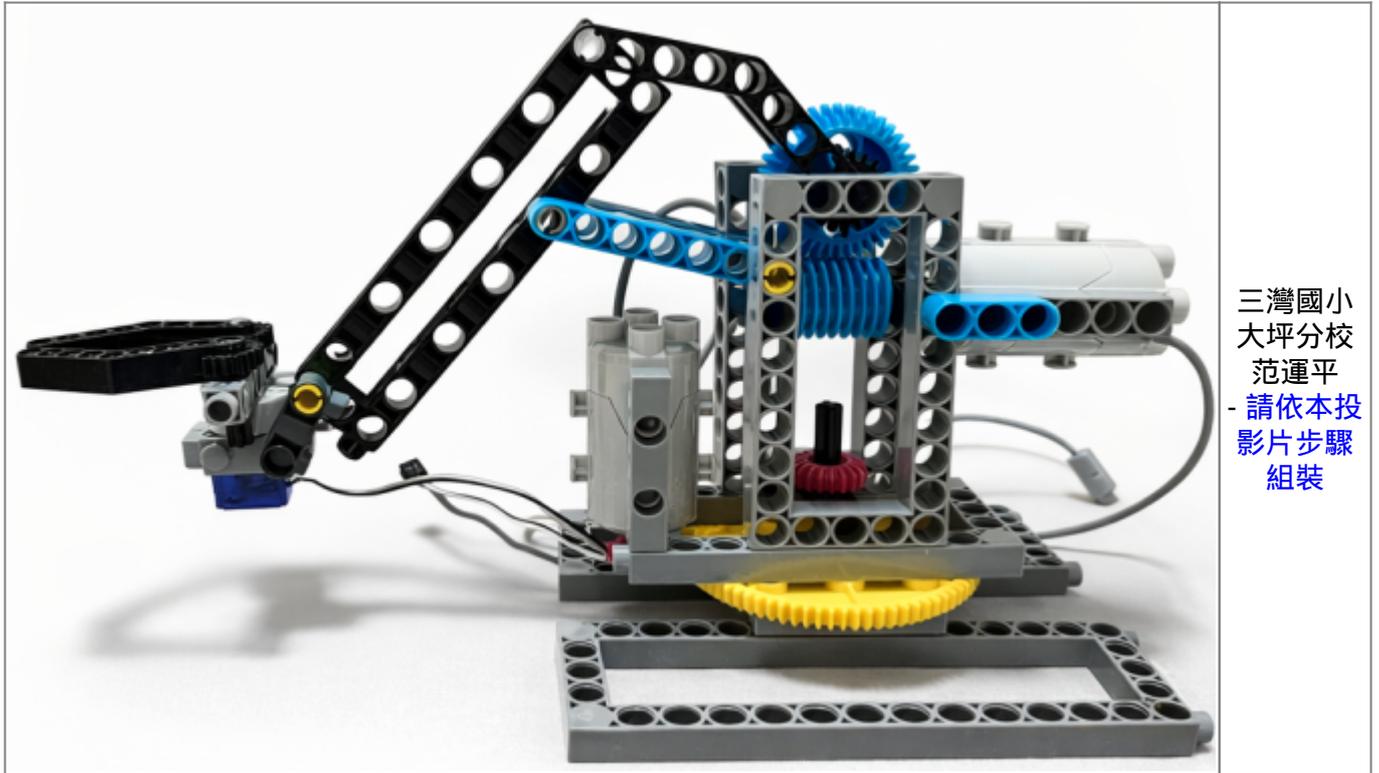




# Microbit機械手臂



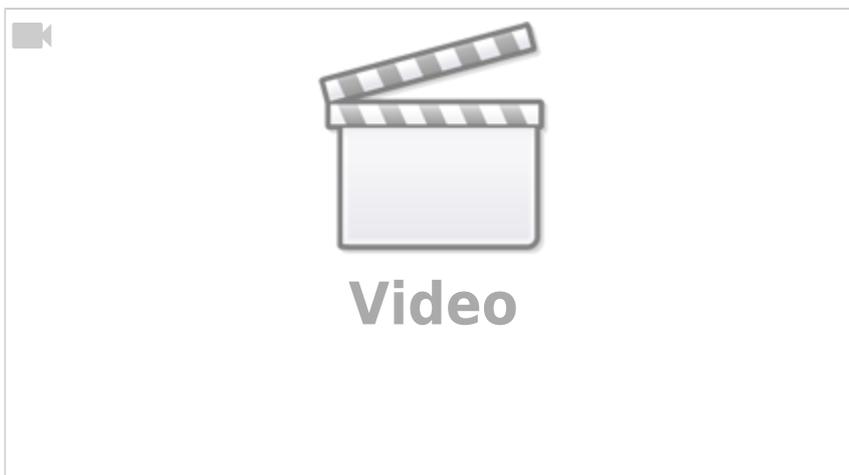
三灣國小  
大坪分校  
范運平  
- 請依本投  
影片步驟  
組裝

## 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

重覆無限次

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

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](https://km.s4a.tw/)

Permanent link:  
<https://km.s4a.tw/doku.php?id=microbit:roboarm:ppt&rev=1772370993>

Last update: 2026/03/01 21:16

