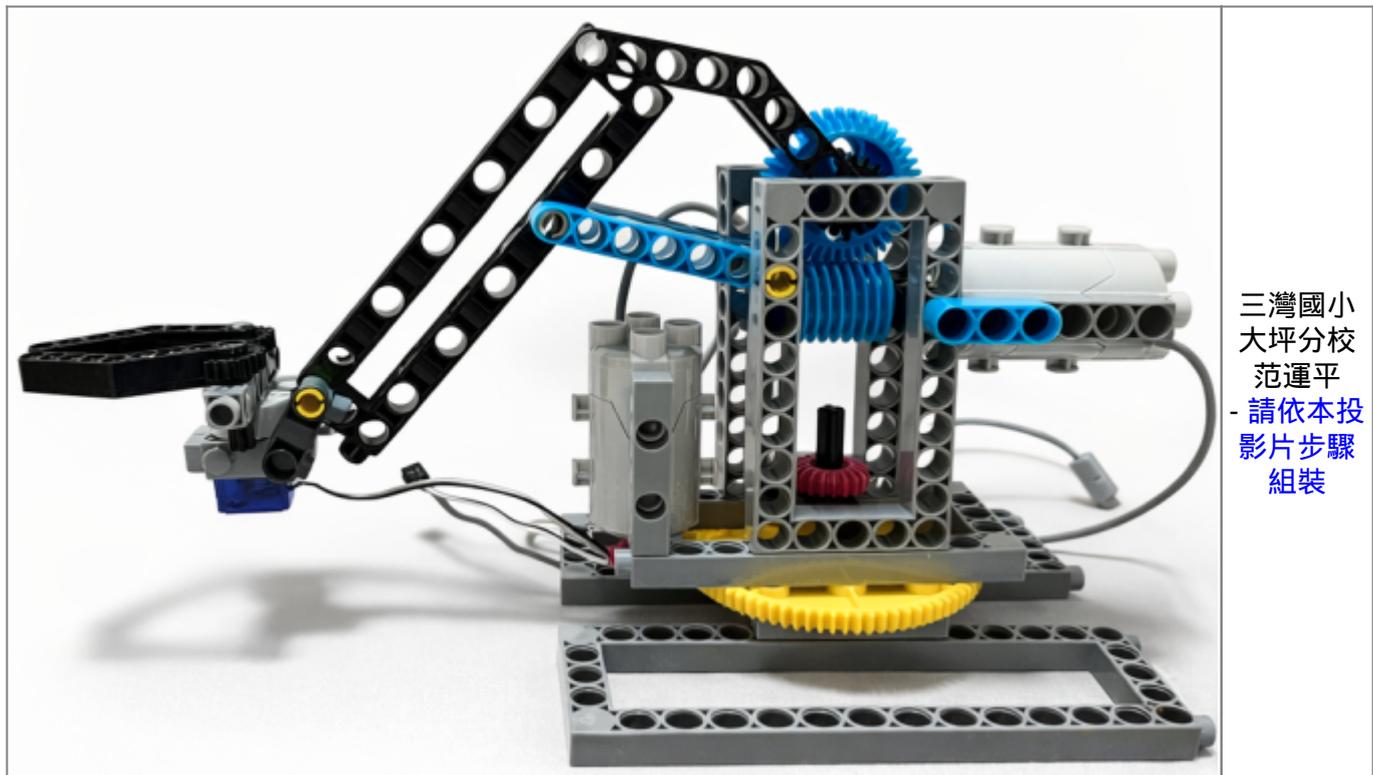




Microbit機械手臂

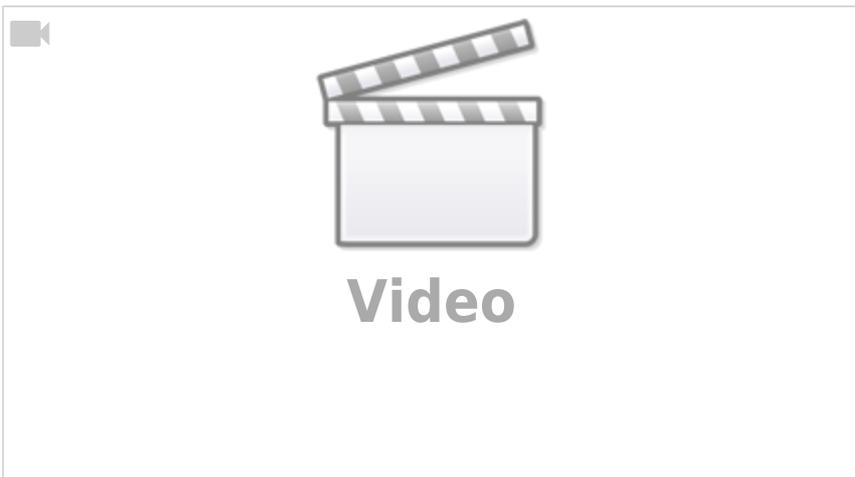


任務說明

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

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=1772371255>

Last update: 2026/03/01 21:20

