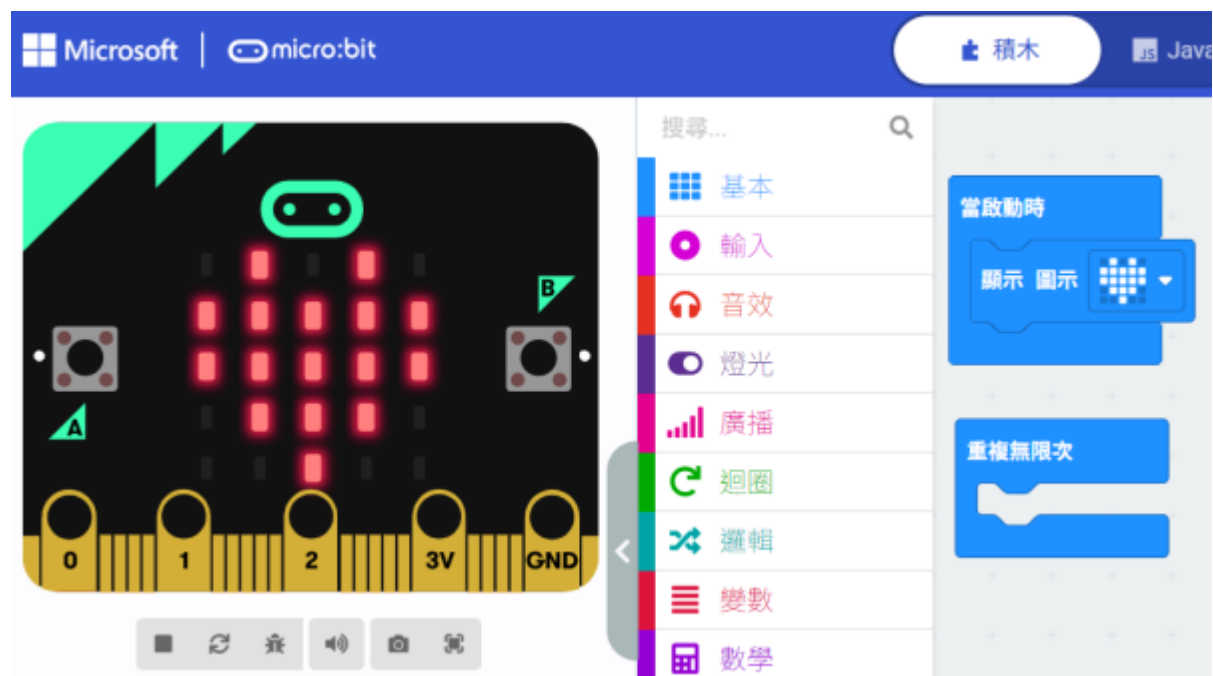
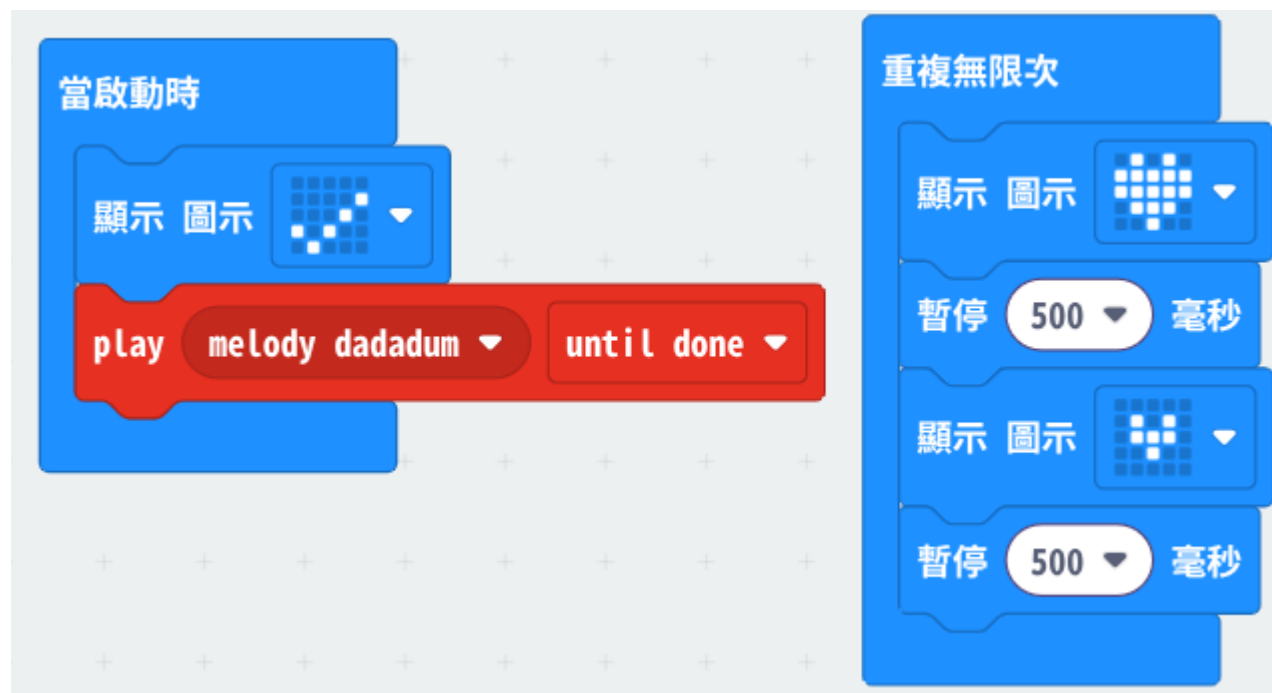




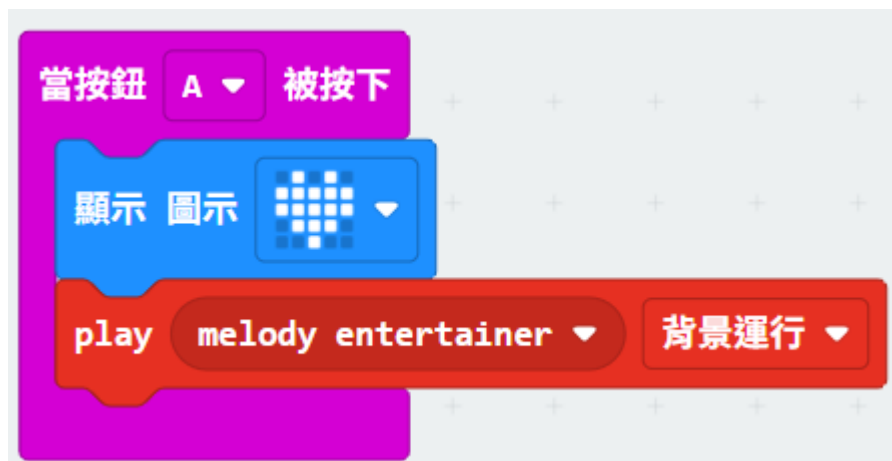
簡單輸出/入練習



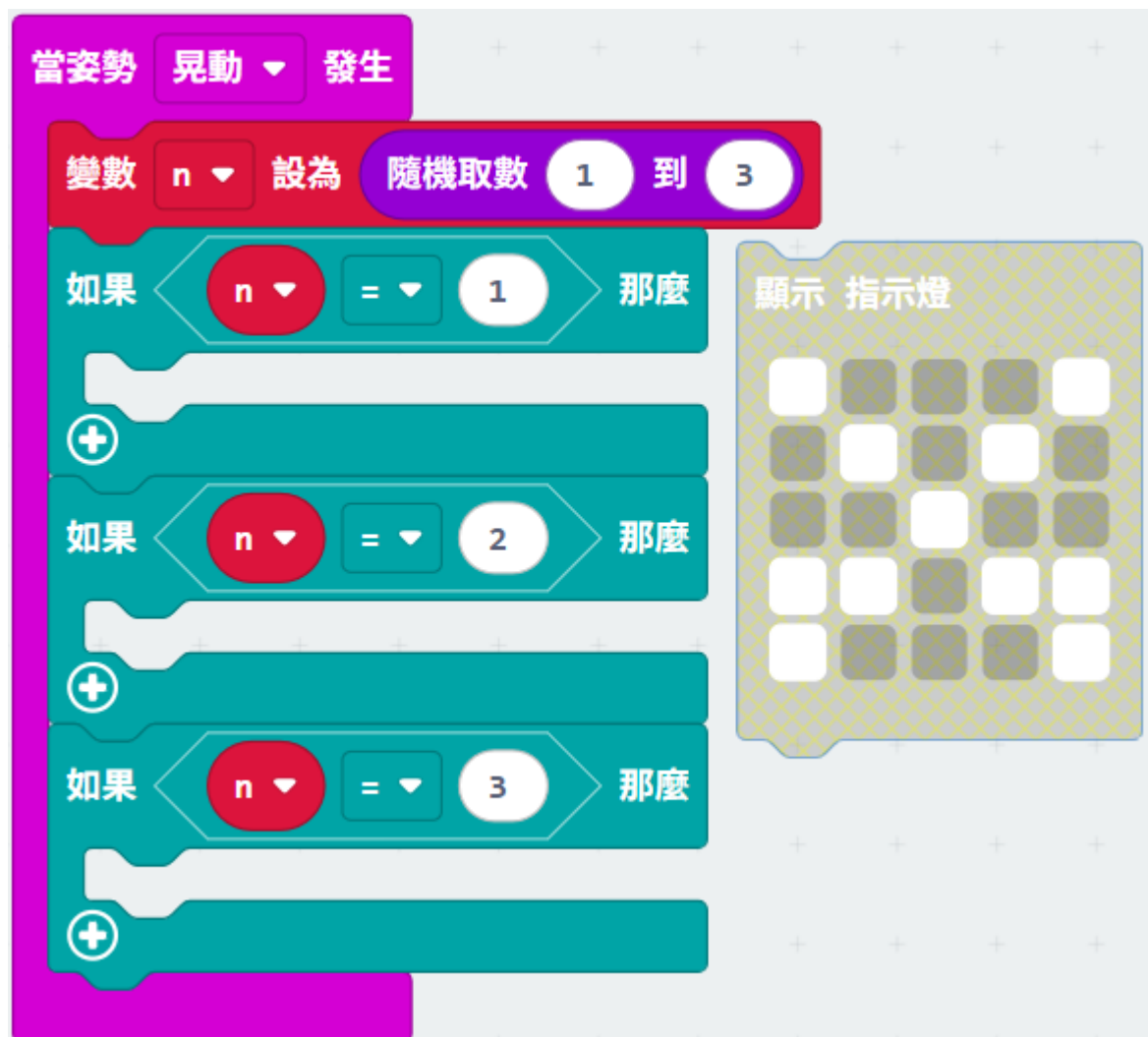
程式結構



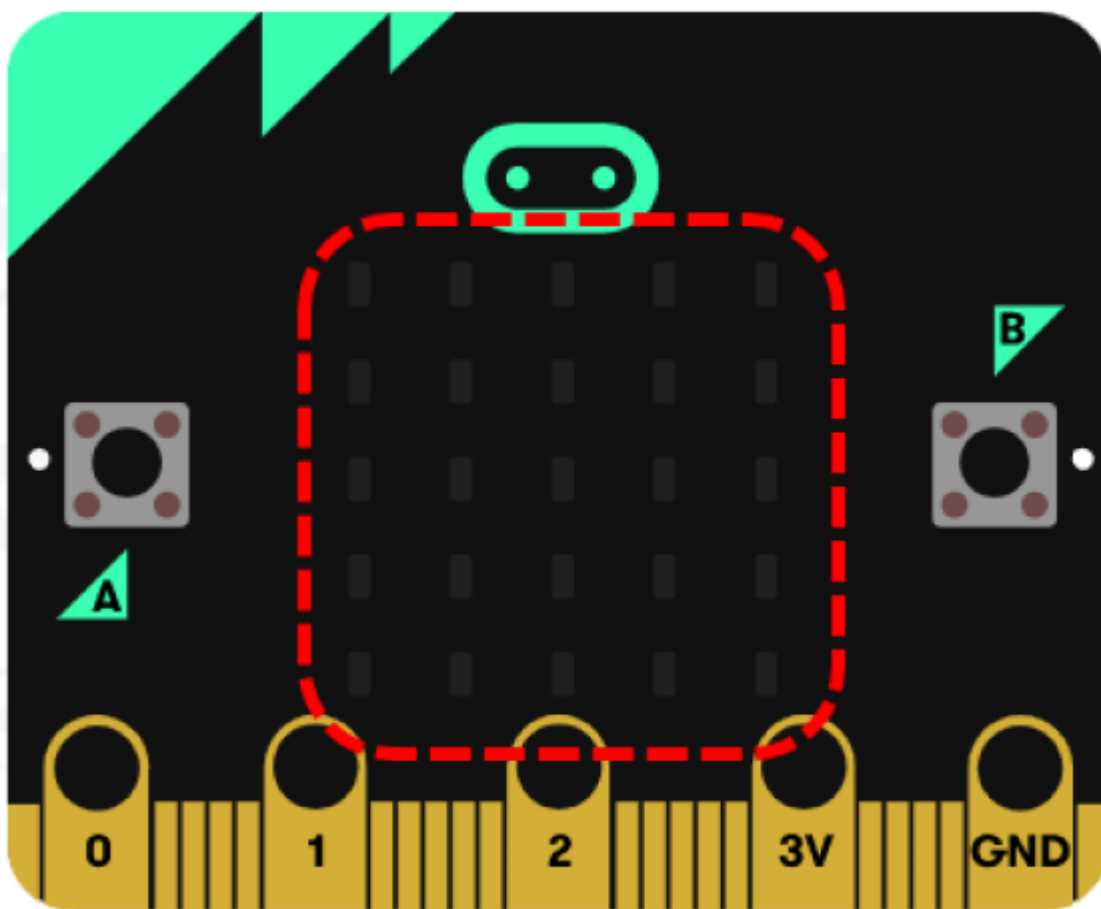
罐頭效果



猜拳

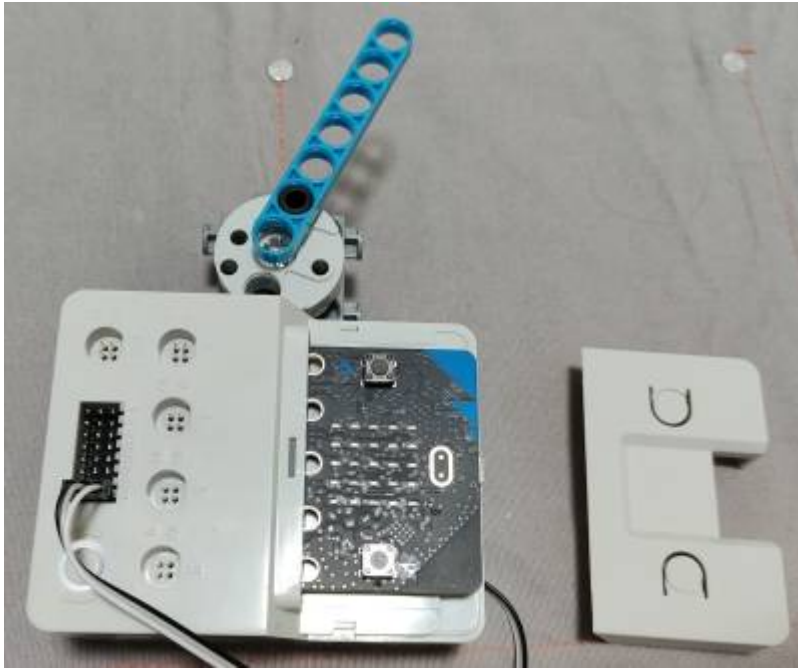


光感應器



光線感應器在5X5 LED區域內

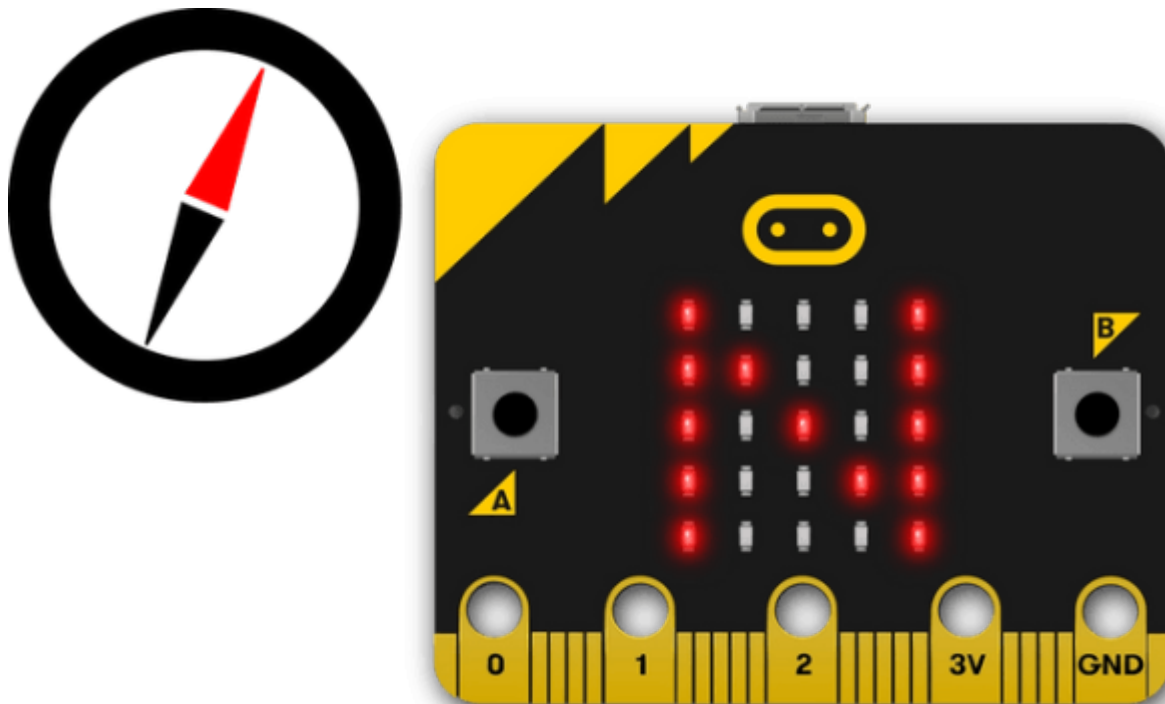
光感應-伺服馬達指針



光感應-指針程式



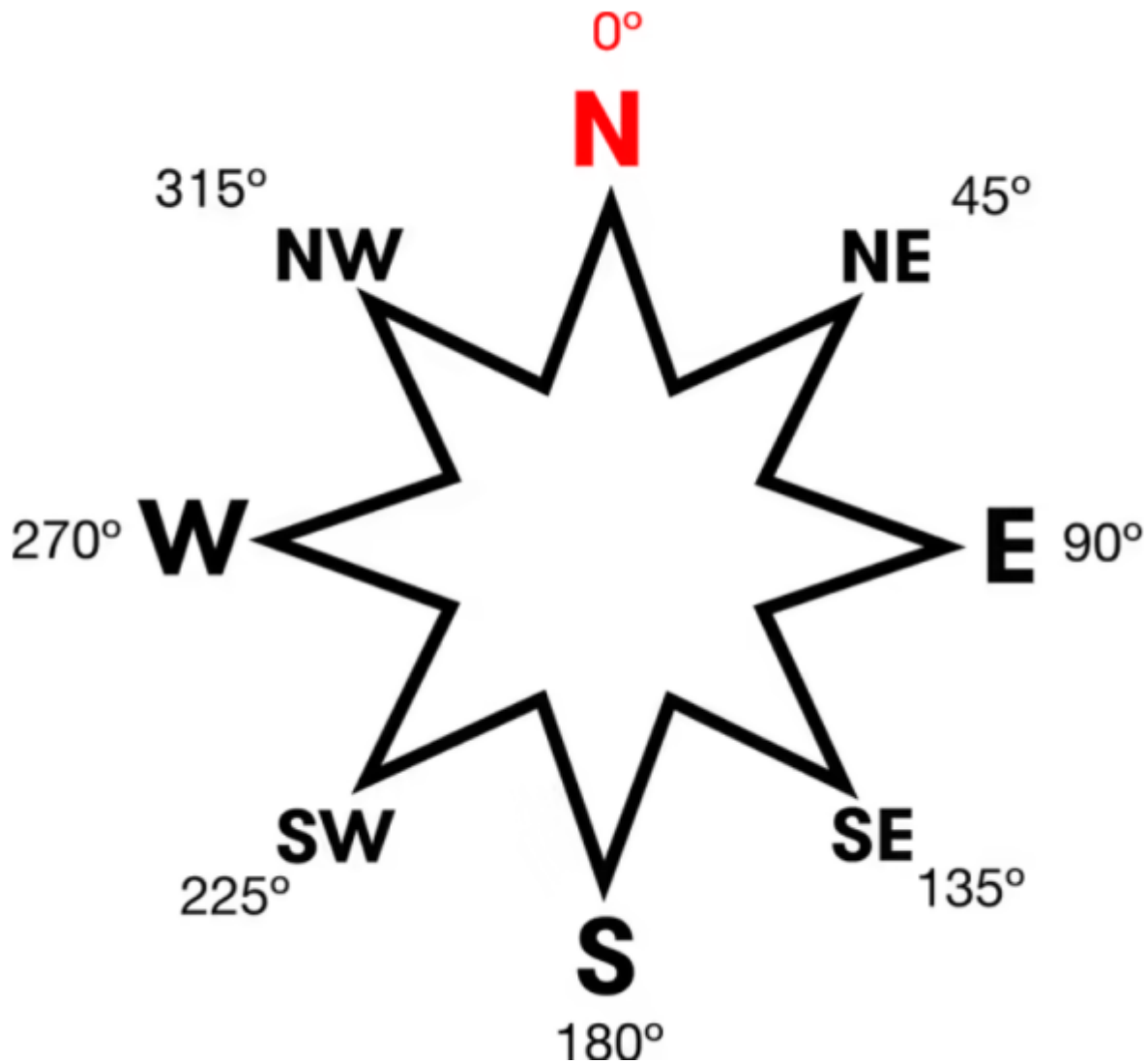
指北針



指北針-校準

- 第一次使用羅盤，你得校正它 首次使用micro:bit指南針時，必須先校準。
- 螢幕上會出現一個小遊戲，您必須傾斜micro:bit點亮每個LED，接著就可以開始使用了。

指北針-角度



指北針-程式



磁力感測



彩虹燈



顏色取樣器

聲音儀表



音樂編輯

計數器/測距輪

小車控制



避障車

重複無限次

重複判斷

觸發腳位P16

回饋腳位P0

單位cm

>20

執行

馬達通道A

速度值選定(0~100)30

馬達方向控制(0~1)0

馬達通道B

速度值選定(0~100)30

馬達方向控制(0~1)1

暫停100毫秒

馬達通道A

速度值選定(0~100)0

馬達方向控制(0~1)1

馬達通道B

速度值選定(0~100)0

馬達方向控制(0~1)1

暫停100毫秒

馬達通道A

速度值選定(0~100)31

馬達方向控制(0~1)1

馬達通道B

速度值選定(0~100)32

馬達方向控制(0~1)1

暫停300毫秒

From:

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

Permanent link:

<https://km.s4a.tw/doku.php?id=microbit:use:ppt&rev=1769441991>

Last update: **2026/01/26 23:39**

