



避障車



組裝圖

程式參考

重複無限次

重複判斷

觸發腳位 P16

回饋腳位 P0

>

20

單位 cm

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:vcar:ppt>

Last update: **2026/01/29 13:53**

