



- 系統平台 -

第 3 堂課

馬達介紹
交通大學

目錄

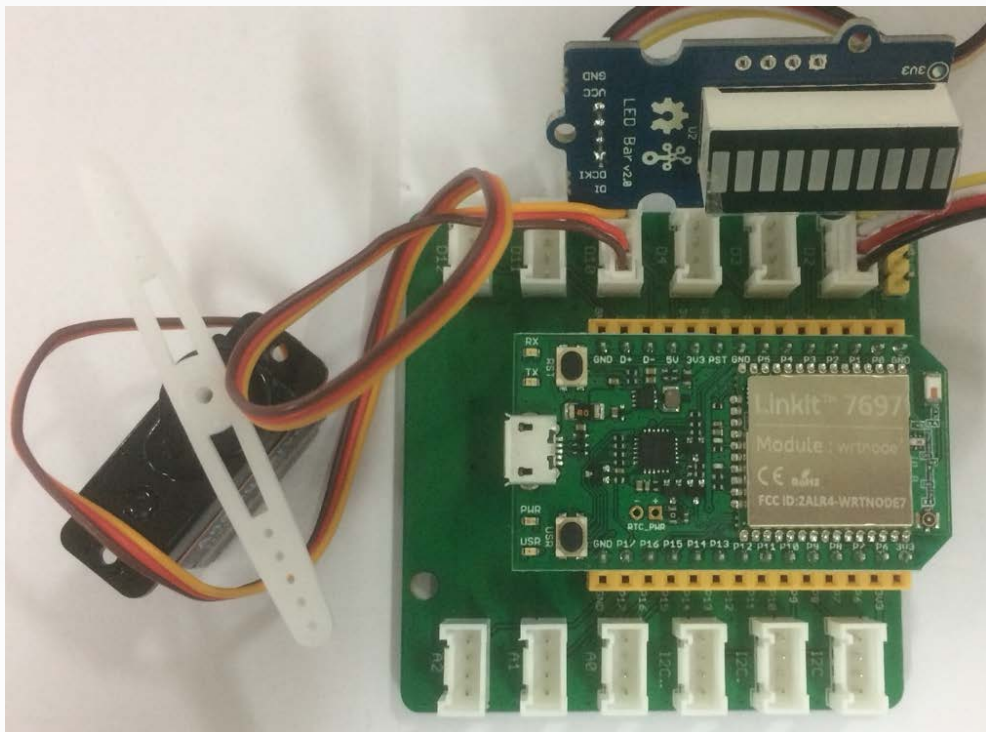
01 專案說明

02 程式碼

03 動手試試

04 結果

05 簡介

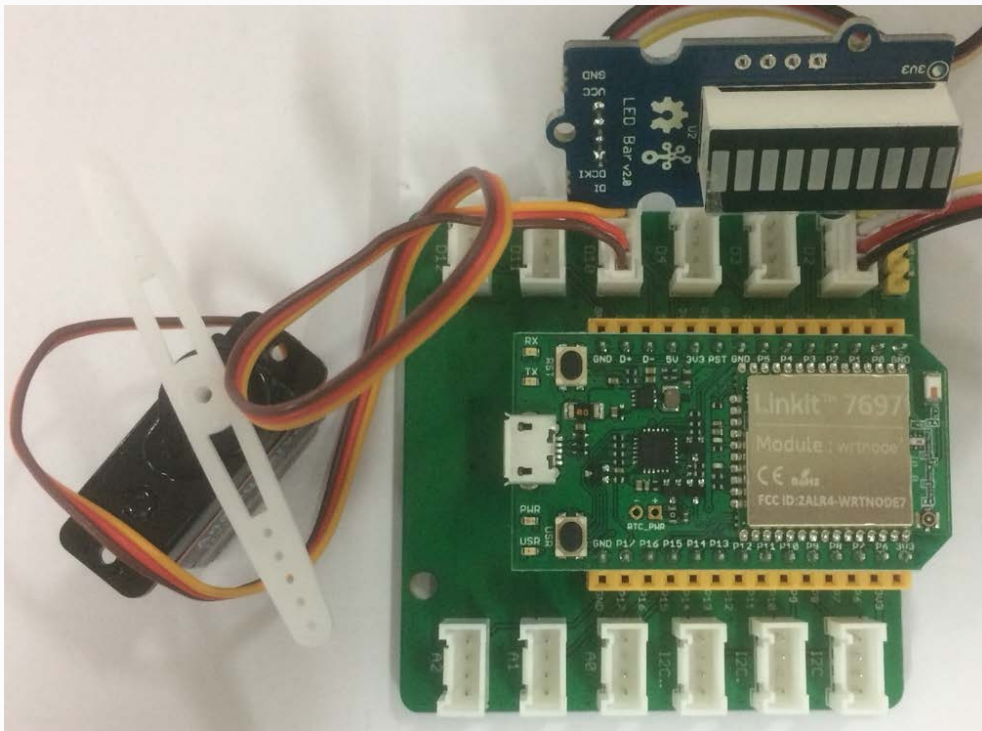


- 使用 Linkit 7697 連接 LED 燈條，控制燈條的亮度刻度從最低到最高，每秒進一格。
- 控制伺服馬達的轉動，從 0 度轉到 90 度，再轉到 180 度，再回到 0 度。



[1] <https://docs.labs.mediatek.com/linkit-7697-blocklyduino/b05-grove-led-12880247.html>

[2] <https://docs.labs.mediatek.com/linkit-7697-blocklyduino/a08-12879736.html>

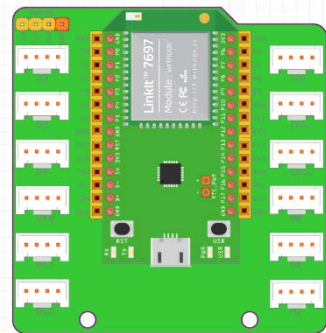


材料：

1. LinkIt 7697.
2. 感測器轉板.
3. LED 燈條.
4. 伺服馬達(EMAX ES08A).
5. Bus * 2.

● 感測器轉板：

- LED 燈條跟伺服馬達是數位訊號輸出，可以接 D2/D3/D4/D10/D12 的 Digital Port. 本範例連接到 D2, D10.



```

    /*-- LED_Bar --*/
#include <Grove_LED_Bar.h>
int i;
Grove_LED_Bar __bar2(3, 2, 0);
void setup()
{
    __bar2.begin();
}
void loop()
{
    for (i = 0; i <= 10; i++)
    {
        __bar2.setLevel(i);
        delay(1000);
    }
    delay(1000);
}

```

```

    /*-- Servo --*/
#include <Servo.h>
Servo __myservo10;
void setup()
{
    __myservo10.attach(10);
}
void loop()
{
    __myservo10.write(0);
    delay(2000);
    __myservo10.write(180);
    delay(2000);
}

```

- 連接 LED 燈條，控制伺服馬達的轉動。



```
/*-- add your code --*/
```

```
void setup()
{
    /*-- add your code --*/
}

```

```
void loop()
{
    /*-- add your code --*/
}

```