



- 系統平台 -

第 8 堂課

馬達介紹 (2)
交通大學

目錄

01

專案說明

02

積木畫布

03

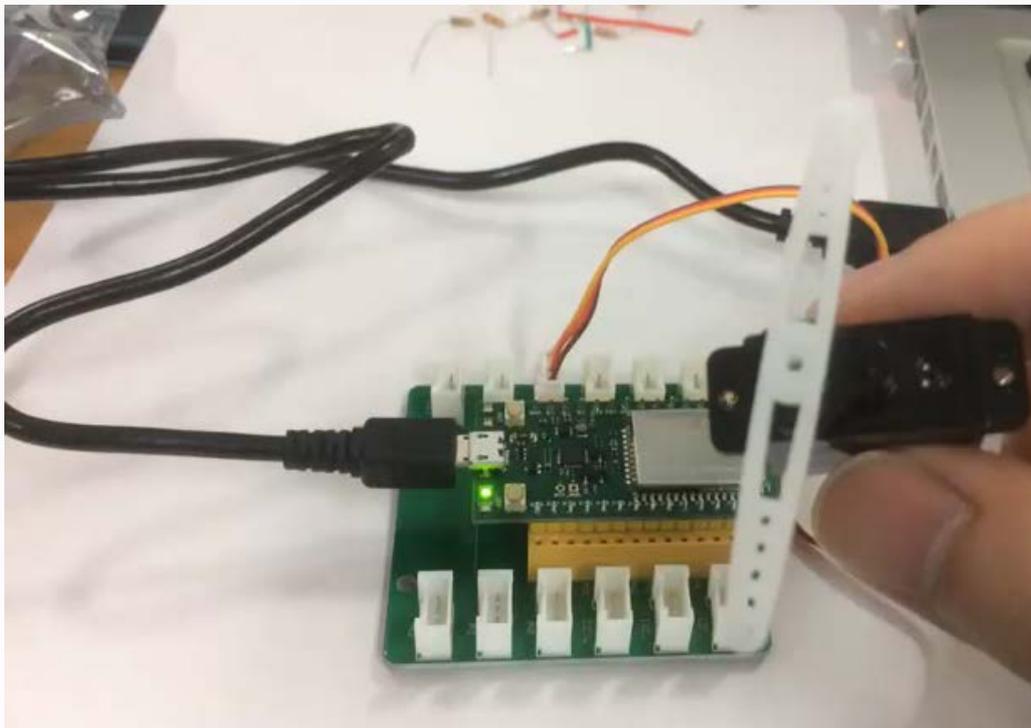
動手做做

04

結果

05

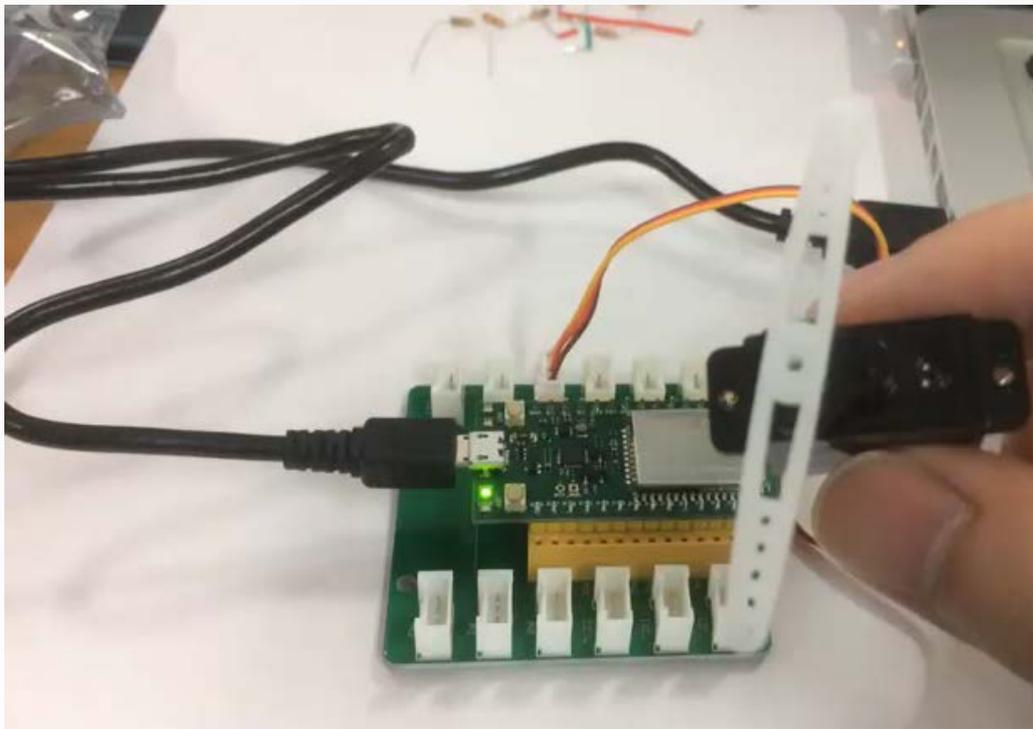
簡介



- 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/a08-12879736.html>



材料：

1. LinkIt 7697.
2. 麵包板.
3. 伺服馬達 (EMAX ES08A).
4. 杜邦線.

● 伺服馬達：

- 執行此範例可以看到馬達左右抖動，在兩端位置有可左旋右旋的現象，這是因為馬達在微發熱，這現象是極限轉角已經超過此馬達的極限轉角了，長時間操作馬達會壞掉。

初始化

重複執行

寫入伺服馬達 Pin 10 角度 (0 - 180)

0

延遲毫秒 2000

寫入伺服馬達 Pin 10 角度 (0 - 180)

180

延遲毫秒 2000

步驟：

1. 重複執行
2. 寫入伺服馬達 Pin 10，設定角度為 0。
3. 延遲 2000 毫秒。
4. 寫入伺服馬達 Pin 10，設定角度為 180。
5. 延遲 2000 毫秒。