

## APP 深入学习之电机的编程控制

### 认识如何快速控制电机的移动

在 Makeblock App 中内置多个快捷使用的控件方便用户可以快速控制电机的复杂运动。常见的模块化控件如下：

指令类别	功能解释
	圆形摇杆控制机器人的移动方向和速度
	使用十字键控制机器人的移动方向
	机器人全速向前冲 5s 然后停下
	控制 M1 编码电机的转动
	控制 M2 口的编码电机转动

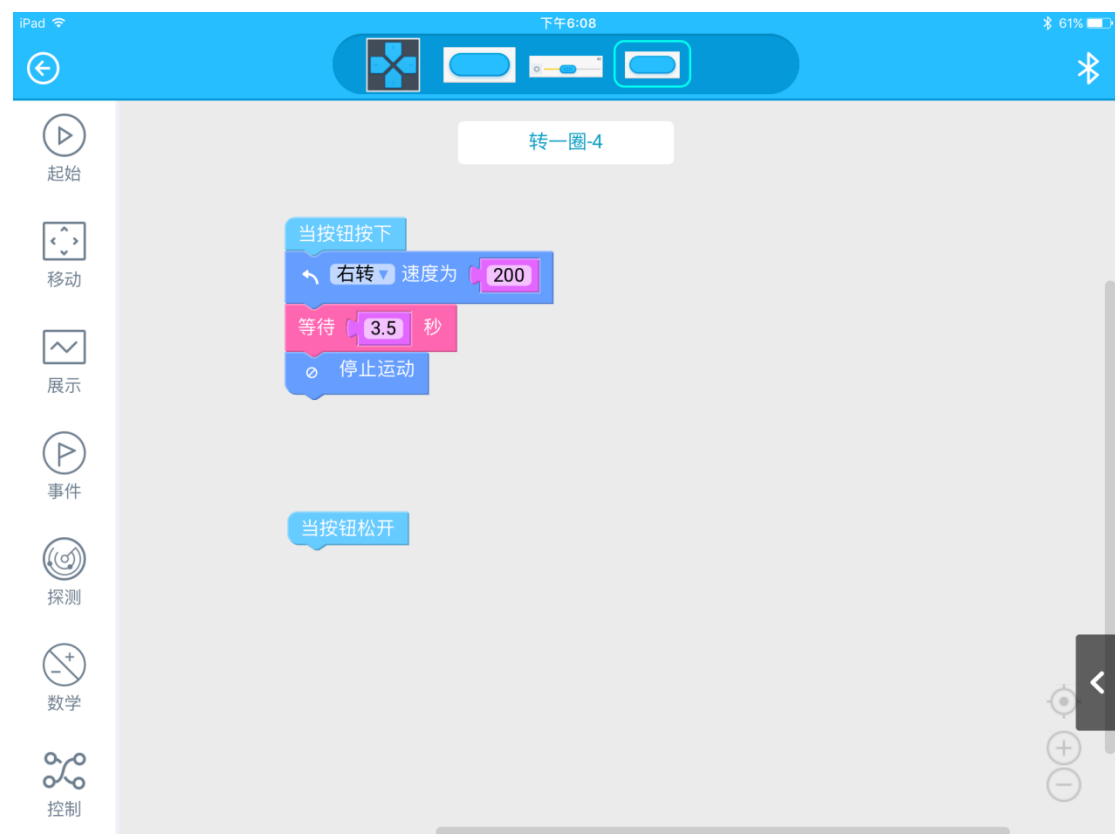
大家可以尝试新建一个项目然后在“运动”类别中拖入这些控件，看机器人的运

动表现是怎样的。

## 快速入门编程控制电机之编程让机器人转一圈

首先单击“新建项目”，进入新建项目后在自定义栏中拖入一个按钮控件，点击“按钮”进入编程模式，

实现机器人转一圈的逻辑为，让机器人一直保持向右转动一定的时间(约 3.5 秒)，主要应用到“移动”和“控制”类别中的指令。



编程完成好后，返回点击运行后，直接点击编程的按钮就可以看到机器人会向右转动一圈。

常见的“移动类别含义如下：

指令类别	功能解释	参数设置	
	设置机器人的运动速度和方向	方向	用于设置机器人的移动方向有四个可选值（前进、后退）
		速度	机器人在该方向下的移动速度，范围为（0~255）
	设置机器人的运动速度和方向	方向	用于设置机器人的移动方向有四个可选值（左转和右转）
		速度	机器人在该方向下的移动速度，范围为（0~255）
	单独设置板载编码电机的移动速度	接口	对应电机连接在 Me Auriga 的接口编号，范围（M1 或者 M2）
		速度	电机转动速度，范围（0~255）
	停止 M1, M2 口连接电机的转动	/	/