

無線搖桿

2. “無線搖桿模組” 功能介紹

(1) 執行無線搖桿模組

模組會從無線搖桿模組元件中讀取無線搖桿接收器數值，並寫入系統預設的變數S_JOYSTICK與S_JOYSTICK_BITS中。



(2) 顯示回傳訊息

如果想看到變數S_JOYSTICK與S_JOYSTICK_BITS數值，可以接上「顯示回傳訊息」模組，並在「回傳訊息方塊」中看到S_JOYSTICK與S_JOYSTICK_BITS數值。

開啟 顯示回傳訊息：左工具列中 圖形工具 > 元件模組 > 顯示回傳訊息



(3) S_JOYSTICK與S_JOYSTICK_BITS

S_JOYSTICK：利用對應的數字按鈕來操控。



圖為S_JOYSTICK對應值

圖為S_JOYSTICK_BITS對應值

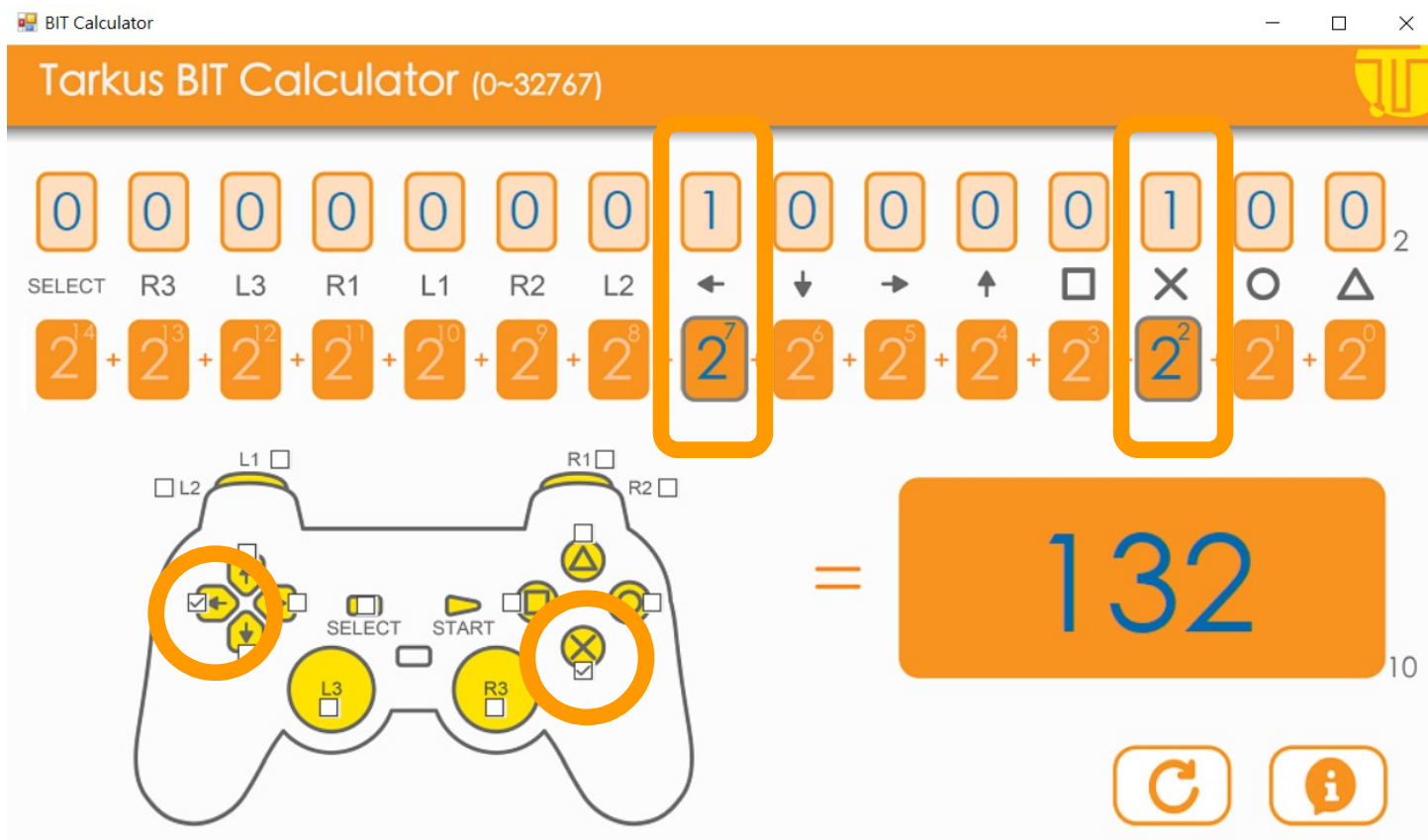
S_JOYSTICK_BITS：用bit的方式記錄所有按鍵的狀態，與前者最大的差別在S_JOYSTICK無法表示複合鍵的狀況。當有兩個鍵以上被按下時，會取最後一次被按下的那一個，且有任一按鍵放開就會歸0。



S_JOYSTICK_BITS則可以用於判斷複合鍵的情況。

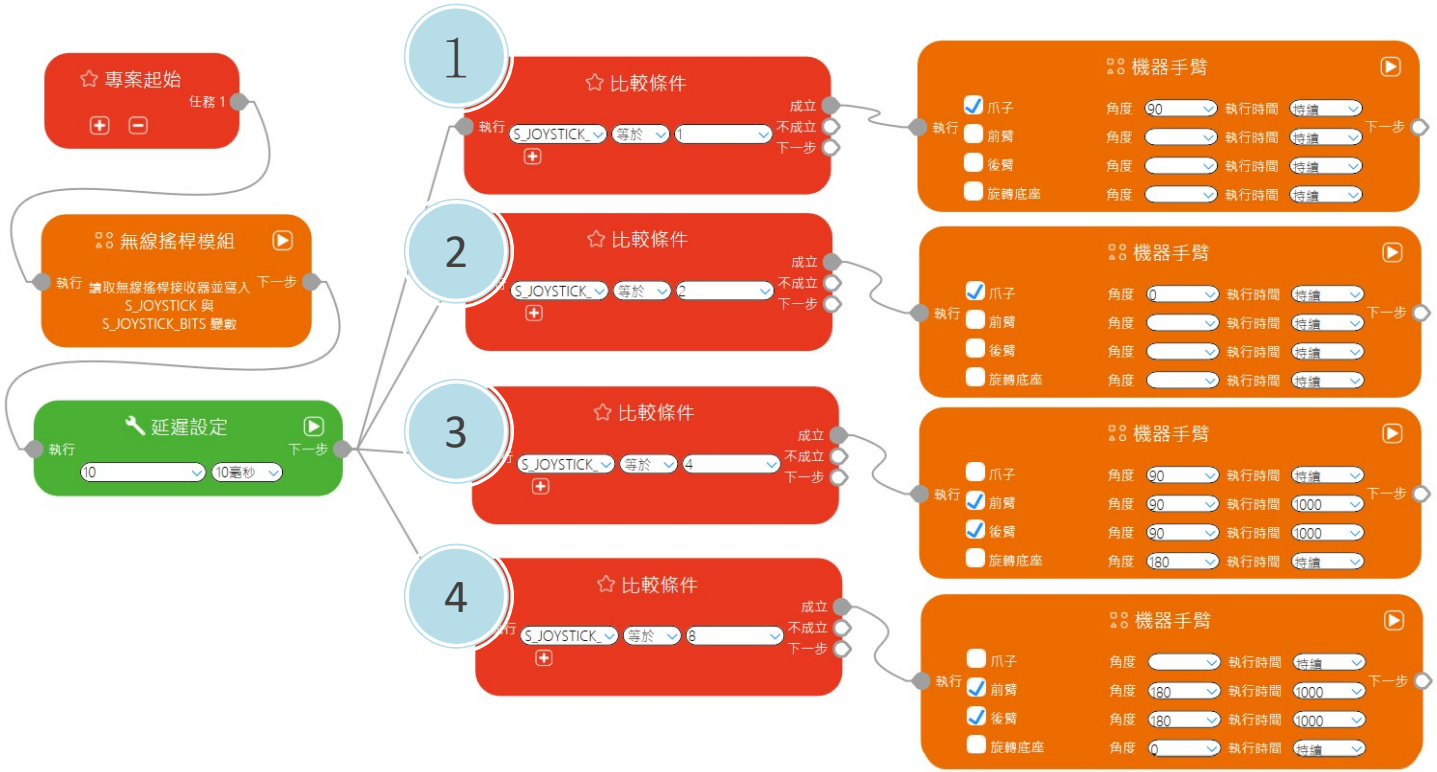
無線搖桿

(4) WIN小程式: BIT計算器介面



$$\begin{aligned} \times &= 2 \times 2 = 4 \quad \leftarrow = 2 \times 2 \times 2 \times 2 \times 2 \times 2 \times 2 = 128 \\ 4 + 128 &= 132 \end{aligned}$$

◎程式語法



範例程式：用S_JOYSTICK_BITS控制機械臂基本動作。

1與2是夾子開關
8與4是手臂伸縮



無線搖桿

局部說明

讀取無線搖桿接收器並將他設為S_JOYSTICK_BITS變數，然後設置延遲設定10(10毫秒)



1 後方設置比較條件(當S_JOYSTICK_BITS等於1)，夾子角度90度、持續時間：持續



無線搖桿

2 後方設置比較條件(當S_JOYSTICK_BITS等於2)，夾子角度0度、持續時間：持續



3 後方設置比較條件(當S_JOYSTICK_BITS等於4)，前後臂角度90度、持續時間1000(毫秒)



4 後方設置比較條件(當S_JOYSTICK_BITS等於8)，前後臂角度180度、持續時間1000(毫秒)

