|  |  |
| --- | --- |
| Task：   * 编写usercontrol程序 | Problems in the Process-Result:  第1次测试：  参考模版程序，决定采用通过改变电机速度以控制电机的方式。首先是初始化动力电机，调用Motor.setVelocity()方法将电机的速度初始化为0，接着调用Motor.spin()方法使电机工作。由于电机速度为0，电机并不旋转，只是状态被设置为spin。根据操纵手(Player)的操作习惯，选用左摇杆的Y轴(Axis3)作为机器前进后退，右摇杆的X轴(Axis1)作为逆顺时针旋转。受指导老师的启发，用两个变量leftmotorspeed rightmotorspeed获取并储存左右摇杆的数据，分别等于Axis3+Axis1和Axis3-Axis1。开始测试，测试结果正常。☑  第2次测试：  为充分利用Controller的按键，决定对刷球结构，上下滚球结构和机器位置微调功能分别调控。L2R2按键控制刷球结构，操作分别为将球弹出和收集；L1R1按键控制滚球结构整体工作，操作分别为向下滚球和向上滚球，操纵手(Player)可以方便地同时按下R1R2或L1L2，使两个结构同时工作。XY按键控制上滚球结构工作，分别为X投球和Y回收球(便于重新投球)；AB按键控制下滚轮工作，分别为A向上滚球(储存球)，B向下滚球(便于吐球)；左右按键为机器位置的微调，分别为左按键逆时针旋转，右按键顺时针旋转，以调整机器人的投球角度，更好地投球。(注. 后续可能会添加前后按键微调机器人前进后退的功能) |
| Analysis:  Controller的行为一定要贴合操纵手的操作习惯，保证操纵手能最大效率地投入比赛，取得好成绩。  需注意，当机器未收到任何操作时，停止一切运行中的电机，避免机器出现意外行为，影响测试与比赛。具体实现，使用else关键字（默认情况），将电机速度归零即可。 | |

DATE:

日期：

Builder: Chan Ben

搭建员：陈贲

Recorder: Chan Ben

记录员：陈贲