

Contrôle le courant des broches pour les signaux analogiques/numériques, les servos, i2c...

lire la broche numérique

P0

digitalReadPin
Lit la broche ou le connecteur
indiqué comme 0 ou 1.

écrire sur la broche

P0

la valeur

0

digitalWritePin
Règle la valeur d'une broche ou
d'un connecteur sur 0 ou 1.

lire la broche analogique

P0

analogReadPin
Lit la valeur du connecteur
comme analogique, c'est à dire
comme une valeur comprise
entre 0 et 1023.

écrire sur la broche

P0

la valeur

1023

analogWritePin
Règle la valeur du connecteur
sur analogique.

régler la période de la broche

P0

à (µs)

20000

analogSetPeriod
Définit la modulation de largeur
d'impulsion (PWM) de la sortie
analogique en microsecondes.

cartographier

0

de bas

0

de haut

1023

à bas

0

à haut

4

map
Ré-assigne un nombre d'une
plage à une autre.

Microsoft

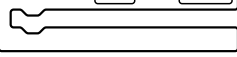
MakeCode

sur la broche

P0

front

haut



durée de l'impulsion (µs)

impulsion dans (µs) broche

P0

pulsation

haut

onPulsed

Configurez la broche comme une entrée numérique et générez un événement lorsque la broche est clignotée haut ou bas.

pulseDuration

Obtient la durée de la dernière impulsion en microsecondes.

pulseIn

Renvoie la durée d'une impulsion en microsecondes.

régler le levier en broche

P0

sur

haut

setPull

Configure the pull direction of of a pin.

analogique hauteur

0

pour (ms)

0

analogPitch

Send a pulse-width modulation (PWM) signal to the current pitch pin.

analogique régler la broche de hauteur

P0

analogSetPitchPin

Définit la broche utilisée au moment d'utiliser `analog pitch` ou une musique.

Servos

réglér position servo broche

PB

à

180

servoWritePin

Ecrire une valeur sur le servomoteur, contrôler l'arbre en conséquence.

réglér impulsion servo sur la broche

PB

à (µs)

1500

servoSetPulse

Configurer une broche comme une sortie analogique/pwm et définir une largeur d'impulsion.

I2C

lit un nombre à l'adresse

au format

Int8LE

répété

faux

i2cReadNumber

Lit un nombre provenant d'une adresse I2C en 7-bit.

i2c écrire un nombre

à l'adresse

0

avec la valeur

0

au format

Int8LE

répété

faux

i2cWriteNumber

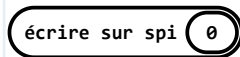
Écrit un nombre à une adresse I2C en 7-bit.



MakeCode

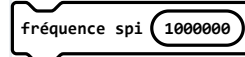


SPI



spiWrite

Écrivez sur l'esclave SPI et renvoyez une réponse.



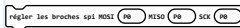
spiFrequency

Définit la fréquence SPI.



spiFormat

Définit le mode et les bits SPI.








spiPins

Définit les broches MOSI, MISO, SCK utilisées par l'instance SPI.

See Also

digitalReadPin (</reference/pins/digital-read-pin>) , **digitalWritePin** (</reference/pins/digital-write-pin>) , **analogReadPin** (</reference/pins/analog-read-pin>) , **analogWritePin** (</reference/pins/analog-write-pin>) , **analogSetPeriod** (</reference/pins/analog-set-period>) , **map** (</reference/pins/map>) , **onPulsed** (</reference/pins/on-pulsed>) , **pulseDuration** (</reference/pins/pulse-duration>) , **pulseIn** (</reference/pins/pulse-in>) , **servoWritePin** (</reference/pins/servo-write-pin>) , **servoSetPulse** (</reference/pins/servo-set-pulse>) , **i2cReadNumber** (</reference/pins/i2c-read-number>) , **i2cWriteNumber** (</reference/pins/i2c-write-number>) , **setPull** (</reference/pins/set-pull>) , **analogPitch** (</reference/pins/analog-pitch>)



pitch) , **analogSetPitchPin** (/reference/pins/analog-set-pitch-pin) , **spiWrite** (/reference/pins/spi-write) , **spiPins** (/reference/pins/spi-pins) , **spiFormat** (/reference/pins/spi-format)

MakeCode

spiFrequency (/reference/pins/spi-frequency)