

GamePad库Python使用示例

GamePad库Python使用示例

- 导入依赖
- 创建手柄
- 事件绑定
 - 普通按键事件绑定
 - 十字按键事件绑定
 - 摇杆按键事件绑定
- 事件监听线程(非阻塞)
- 联系作者

作者: 阿凯爱玩机器人 | QQ: 244561792 | 微信: xingshunkai

[1Z实验室](#) | [B站](#) | [知乎](#)

导入依赖

```
import logging
# 自定义库
# 用户需要根据自己手柄的情况，编写gamepad的子类
# 在init_sensor函数里面定义都有哪些传感器组件，以及编号
# 详情参见`gamepad.py`与`gulikit.py`
from gulikit import Gulikit
```

创建手柄

```
# 创建手柄
# 可以设置不同的日志模式
pad = Gulikit(logging_level=logging.INFO)
# pad = Gulikit(logging_level=logging.WARN)
```

```
[LEFT_JOYSTICK_X][INFO]: 数值更新: 128
[LEFT_JOYSTICK_Y][INFO]: 数值更新: 128
[RIGHT_JOYSTICK_X][INFO]: 数值更新: 128
[RIGHT_JOYSTICK_Y][INFO]: 数值更新: 128
```

事件绑定

普通按键事件绑定

```
# 绑定回调函数
def a_click():
    print("按键A按下")

def a_release():
    print("按键A释放")

def a_change():
    print("按键A数值变动")

pad.btn_a.on_click = a_click
pad.btn_a.on_release = a_release
pad.btn_a.on_change = a_change
```

十字按键事件绑定

注: 十字按键的四个元素， 都可以当普通按键来使用。

```
def cross_btn_update():
    position = pad.btn_cross.get_position()
    print(f"十字按键更新, 坐标: {position}")

def cross_btn_release():
    print("十字按键释放")

pad.btn_cross.on_change = cross_btn_update
pad.btn_cross.on_release = cross_btn_release
```

摇杆按键事件绑定

```
def left_joystick_change():
    position = pad.left_joystick.get_position()
    print(f"摇杆位置更新: {position}")

pad.left_joystick.on_change = left_joystick_change
```

事件监听线程(非阻塞)

```
# 手动执行事件监听器
pad.start_event_listener_thread()
```

```
# 终止游戏手柄事件监听器
# pad.stop_event_listener_thread()
```

```
[A][INFO]: 按键按下
[A][INFO]: 按键释放
```

```
按键A按下
按键A数值变动
按键A释放
按键A数值变动
```

[UP][INFO]: 按键按下
[DOWN][INFO]: 按键释放
[UP][INFO]: 按键释放
[DOWN][INFO]: 按键释放

十字按键更新, 坐标: (0, -1)
十字按键释放
十字按键更新, 坐标: (0, 0)

[RIGHT_JOYSTICK_X][INFO]: 数值更新: 133
[RIGHT_JOYSTICK_Y][INFO]: 数值更新: 138
[RIGHT_JOYSTICK_Y][INFO]: 数值更新: 139
[RIGHT_JOYSTICK_Y][INFO]: 数值更新: 138
[RIGHT_JOYSTICK_X][INFO]: 数值更新: 132
[RIGHT_JOYSTICK_Y][INFO]: 数值更新: 136
[RIGHT_JOYSTICK_X][INFO]: 数值更新: 128
[RIGHT_JOYSTICK_Y][INFO]: 数值更新: 127
[LEFT_JOYSTICK_X][INFO]: 数值更新: 124
[LEFT_JOYSTICK_Y][INFO]: 数值更新: 117
[LEFT_JOYSTICK_Y][INFO]: 数值更新: 111
[LEFT_JOYSTICK_Y][INFO]: 数值更新: 104
[LEFT_JOYSTICK_Y][INFO]: 数值更新: 90
[LEFT_JOYSTICK_Y][INFO]: 数值更新: 76
[LEFT_JOYSTICK_X][INFO]: 数值更新: 123
[LEFT_JOYSTICK_Y][INFO]: 数值更新: 61
[LEFT_JOYSTICK_X][INFO]: 数值更新: 119
[LEFT_JOYSTICK_Y][INFO]: 数值更新: 41
[LEFT_JOYSTICK_X][INFO]: 数值更新: 111
[LEFT_JOYSTICK_Y][INFO]: 数值更新: 14
[LEFT_JOYSTICK_X][INFO]: 数值更新: 100
[LEFT_JOYSTICK_Y][INFO]: 数值更新: 0
[LEFT_JOYSTICK_X][INFO]: 数值更新: 95
[LEFT_JOYSTICK_Y][INFO]: 数值更新: 2
[LEFT_JOYSTICK_X][INFO]: 数值更新: 102
[LEFT_JOYSTICK_Y][INFO]: 数值更新: 14
[LEFT_JOYSTICK_X][INFO]: 数值更新: 119

摇杆位置更新: (124, 128)
摇杆位置更新: (124, 117)
摇杆位置更新: (124, 111)
摇杆位置更新: (124, 104)
摇杆位置更新: (124, 90)
摇杆位置更新: (124, 76)
摇杆位置更新: (123, 76)
摇杆位置更新: (123, 61)
摇杆位置更新: (119, 61)
摇杆位置更新: (119, 41)
摇杆位置更新: (111, 41)
摇杆位置更新: (111, 14)
摇杆位置更新: (100, 14)
摇杆位置更新: (100, 0)
摇杆位置更新: (95, 0)
摇杆位置更新: (95, 2)
摇杆位置更新: (102, 2)
摇杆位置更新: (102, 14)

遥杆位置更新: (119, 14)

[LEFT_JOYSTICK_Y][INFO]: 数值更新: 40
[LEFT_JOYSTICK_X][INFO]: 数值更新: 135
[LEFT_JOYSTICK_Y][INFO]: 数值更新: 78
[LEFT_JOYSTICK_X][INFO]: 数值更新: 143
[LEFT_JOYSTICK_Y][INFO]: 数值更新: 115
[LEFT_JOYSTICK_X][INFO]: 数值更新: 128
[LEFT_JOYSTICK_Y][INFO]: 数值更新: 127

遥杆位置更新: (119, 40)
遥杆位置更新: (135, 40)
遥杆位置更新: (135, 78)
遥杆位置更新: (143, 78)
遥杆位置更新: (143, 115)
遥杆位置更新: (128, 115)
遥杆位置更新: (128, 127)

联系作者



成都深感机器人科技有限责任公司
Chengdu DeepSense Robotics Technology Co.,Ltd

邢顺凯

ShunKai Xing

机器人工程师

Robot Engineer

☎ (86) 13285816609
📞 244561792

✉ xingshunkai@qq.com
💻 www.1zlab.com

扫码加微信好友

