

## Visualize Your Code in Action

## **MATRIXblock R4 Block API Documentation**

Software Version: v1.0.3

Firmware Version: 3.2

Language: 中文



分類	圖片	描述
Mini Core	Mini初始化 18650x2 ▼ 序列埠: On ▼ Baud: 9600 ▼ 設置	初始化 Matrix Mini R4 控制器,初始化序列埠並設置串口鮑率、電池數量,提供程式主要架構。
	Mini D1 ▼ Left ▼ 設為 HIGH ▼	將 Digital(D1~D4)接口設置為高/低電位。
	Mini D1 ▼ Left ▼ 數位訊號	讀取 Digital(D1~D4)(Left/Right)接口之數位訊號。
	Mini A1 ▼ Left ▼ 類比訊號	讀取 Analog(A1~A3)之類比訊號。
	Mini按鈕 Up ▼ 是否按下	讀取按鈕(Up/Down)是否被按下。
	り◆( Mini超音波 D1 ▼ 距離(cm)	讀取 Digital(D1~D4)接口之超音波感 測器回饋距離(單位:公分)。
	Mini 電池電壓	讀取電池電壓(單位:伏特)。
DC Motor	Mini直流馬達 M1 ▼ 反轉 No ▼	設置直流馬達(M1~M4)運轉方向·No 為正轉·Yes 為逆轉。
	Mini直流馬達 M1 ▼ 速度: 50	設置直流馬達(M1~M4)運轉速度,範 圍為-100~100。
	Mini直流馬達(通用) M1 ▼ 功率: 50	設置直流馬達 (M1~M4) 運轉功率 (PWM)·範圍為-100~100。
	Mini直流馬達 M1 ▼ 煞車 Brake ▼	設置直流馬達(M1~M4)煞車·Brake為 急煞車·Coast 為滑行。
	Mini直流馬達 M1 ▼ 角度重置	將直流馬達(M1~M4)編碼器所讀取角 度值歸零。

	Mini直流馬達 M1 ▼ 角度	讀取直流馬達(M1~M4)編碼器所讀取 角度值(單位:度)。
RC Servo	Mini伺服馬達 RC1 ▼ 反轉 On ▼	設置伺服馬達(RC1~RC4)運轉方向, On 為正轉,Off 為逆轉。
	Mini伺服馬達 RC1 ▼ 角度: 50	設置伺服馬達(RC1~RC4)角度(單位: 度)。
	Mini RGB LED LED1 ▼ R: 255 G: 0 B: 0	控制 RGB LED 亮度與顏色。
	(j) Mini 喇叭頻率 262 Hz 100 毫秒	設置蜂鳴器鳴叫頻率與時間。
外觀	()) Mini 喇叭音階 C4 ▼ 100 毫秒	設置蜂鳴器鳴叫音階與時間。
	()) Mini 喇叭關閉	將蜂鳴器靜音。
	清除螢幕內容	清除 OLED 螢幕上次顯示內容。
OLED	螢幕輸出 Hello 在 10 10 更新: Yes ▼	顯示字串在 OLED 螢幕上並設置螢幕 位置以及是否刷新螢幕。
	設置螢幕文字大小 3	設置顯示文字字體大小。
	設置螢幕文字顏色 White ▼	設置顯示文字顏色。
	USB序列埠輸出 Hello	使用序列埠視窗顯示參數或文字。
序列埠	USB序列埠輸出 World 並換行	使用序列埠視窗顯示參數或文字並換 行。
	USB序列埠寫入(ASCII) 65	序列埠寫入文字。

	USB序列埠資料集輸出 32 64 128 , 間隔 500 毫秒	將序列埠資料透過圖表功能(右下角)顯 示圖形在電腦螢幕上。
	USB序列埠是否有資料	判斷序列埠是否有資料。
	ψ USB序列埠接收到的資料(ASCII)	讀取序列埠所接收到的資料。
MJ2 搖桿	MJ2搖桿 輪詢數據	接收 Matrix 搖桿資料。
	MJ2搖桿 L1 ▼ 按鈕按下	讀取搖桿按鈕是否被按下。
	MJ2搖桿 Left ▼ X ▼ 蘑菇頭數值	讀取搖桿蘑菇頭數值(0~256)。
	Mini IMU 重置	將 Matrix Mini R4 控制器內建 IMU 模 組以當前姿態重置。
內建 IMU	Mini IMU X ▼ 軸加速度	讀取 IMU(X,Y,Z)軸加速度(單位:公分/ 秒平方)。
	Mini IMU X ▼ 軸陀螺儀	讀取 IMU(X,Y,Z) 軸角速度(單位:度/秒)。
	Mini IMU 尤拉角 Roll ▼	讀取 IMU 尤拉角(Pitch,Roll,Yaw)(單位:度)。
M-Color	颜色感應器 I2C1 ▼ 初始化	初始化顏色感測器(I2C1~I2C4)。
	<b> </b>	讀取顏色感測器(I2C1~I2C4)當前色碼值。
	<b>颜色感應器</b> [12C1 ▼ 顏色 R ▼ 數值	讀取顏色感測器(I2C1~I2C4) 當前顏 色值(R,G,B)。

M-Motion	姿態感應器 I2C1 ▼ 初始化	初始化姿態感測器(I2C1~I2C4)。
	会態感應器 I2C1 ▼ 讀取 X ▼ 軸加速度	讀取姿態感測器(I2C1~I2C4)軸加速度 (X,Y,Z)。
	会態感應器 I2C1 ▼ ii i	讀取姿態感測器(I2C1~I2C4)軸角速度 (X,Y,Z)。
	姿態感應器 I2C1 ▼ 尤拉角 Pitch ▼	讀取姿態感測器(I2C1~I2C4)尤拉角 (Pitch,Roll,Yaw)。
M-Laser	ı)•(ı 雷射感應器 I2C1 ▼ 初始化	初始化雷射測距感測器(I2C1~I2C4)。
	(1)•(1)	讀取射測距感測器(I2C1~I2C4)當前距離(單位:毫米)。
M-Vision	MVision 初始化	初始化 M-Vision 鏡頭(UART)。
	( MVision 輪詢,有數據 無數據	讀取 M-Vision 鏡頭是否傳輸數據 (UART)。
	MVision 0 ▼ 數值	讀取 M-Vision 鏡頭所傳輸之第(0~10) 項數據(UART)。
哈士奇鏡頭	HUSKYLENS 初始化(UART 9600)	初始化哈士奇鏡頭。
	HUSKYLENS 輪詢數據	接收哈士奇鏡頭數據。

	[●] HUSKYLENS 方框 X_Center ▼ 數值	讀取方框中心點(X,Y)座標值。
	【●】 HUSKYLENS 箭頭 X_Origin ▼ 數值	讀取箭頭數值。
	【●】 HUSKYLENS 是否有偵測到物體	判斷是否有偵測到物體。
第三方感測器	り・(・ DHT溫溼度 D1 ▼ Temp. ▼	讀取 DHT 溫濕度感測器(D1~D4)當前 (溫/濕度)數據。
	」・( DS18B20溫度計 D1 ▼ 溫度(攝氏)	讀取 DS18B20 溫度感測器(D1~D4)當 前溫度數據(單位:攝氏)。
	り・( Grove超音波 D1 ▼ (cm)	讀取 Grove 超音波感測器(D1~D4)當 前距離(單位:公分)。
÷1 n+ nn	計時器 1 ▼ 重置	重置計時器(1~6)。
計時器	計時器 1 ▼ 時間(毫秒)	讀取計時器(1~6)時間。
	等待 1000 毫秒	程式等待。
控制	如果那麼	判斷式,如果條件達成則執行指令,否 則忽略。
	如果 那麼	判斷式,如果條件達成則執行指令一, 否則執行指令二。

	重複執行(10)次	重複執行指令指定次數。
	重複執行	無限重複執行指令。
	等待	等待直到條件達成。
	重複執行直到	重複執行指令直到條件達成。
	程式已執行的時間(毫秒)	程式執行時間。
	映射 128 從 0 ~ 255 到 0 ~ 1023	映射某數從某個範圍至某個範圍(放大/縮小)。
	限制 50 在最小: 0 最大: 100 之間	限制某數在指定範圍內。
運算	1 + 1 1 - 1 1 * 1 1 / 1	四則運算。
	在 1 和 10 之間取隨機數	在範圍內隨機指定一個數。

	設定亂數函式種子為 0	設定一個亂數種子為某數。
	0 < 50	
	50 = 50	比較兩者。
	50 > 0	
	或	布林值邏輯運算子。
	不成立	
	連接 hello 和 world	將兩個字串聯接成一個字串。
	連接 hi 和 hello 和 world	將三個字串聯接成一個字串。
	world 的第 1 個字元	讀取某字串內的某個字元。
	world 的字元數	輸出字串的字元數。
	100 轉為字串	將數字轉換為字串。
	4 除以 2 的餘數	取餘數。
	四捨五人 1.5	將某數四捨五入。
	絕對值 ▼ 1.5	多項數學式(絕對值,三角函數,平方根)。
變數	variable	創建變數。

