

積木用途：設定直流馬達的轉速與轉動方向。

說明：

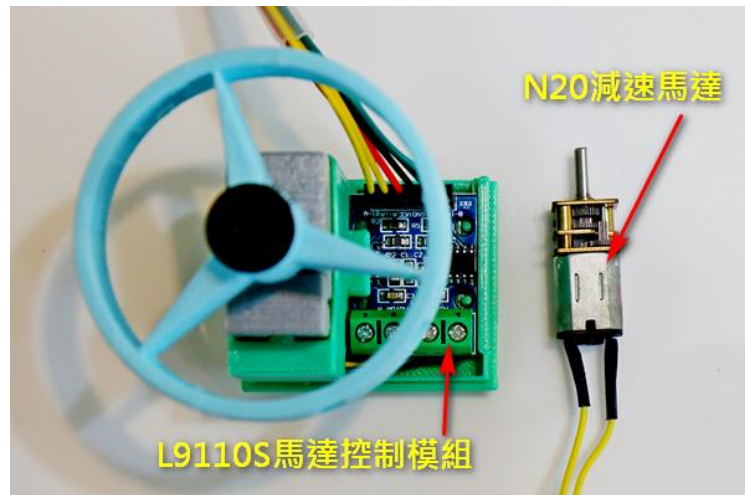
1. 直流馬達必須使用兩個腳位，其中一個必須有 PWM 功能才能控制馬達的轉速與轉向，因此腳位欄中只有 5 組選項，分別是(2、3)、(4、5)、(6、7)、(8、9)、(11、12)。轉速設為 0 時馬達停止，轉速>0 時馬達正轉，數字越大轉速越快，最大值 255；轉速<0 時馬達反轉，數字越小轉速越快，最小值-255。
2. 本積木的功能是由底下兩個積木組成。



對應關係如下表：

馬達 停止		
馬達 正轉		
馬達 倒轉		

3. Arduino Nano 雖然可以決定馬達的轉速與轉向，但往往因為腳位輸出的功率太低而無法驅動馬達，因此需要在馬達與 Nano 之間加入一個馬達控制模組，以便驅動馬達，同時也可避免馬達啟動、反轉、瞬停、堵轉.....等狀況產生的電流過大損壞 Nano。「多功能數控學習平台」使用 L9110S 做為馬達控制模組，可同時控制兩個直流馬達。



程式範例：使用「多功能數控學習平台」的搖桿 Y 軸(前後搖，接到 A1)來控制輪框的轉速與轉動方向，搖桿往前推時，馬達正轉，搖桿推到底，速度最快；搖桿往後拉時，馬達反轉，搖桿拉到底，速度最快。

說明：這個例子中用 button 來記錄搖桿 Y 軸的數值，用 speed 來記錄馬達的轉速。button 的範圍是 0~1023，speed 的範圍是-255~255，可以利用底下的式子將 button 值對應到 speed

$$\text{speed} = (\text{button} / 1023) * 510 - 255$$



或使用 Map 積木來處理數值對應。

