

## 5、机械臂跳舞

### 一、API 简介

#### 1、set\_color(R, G, B)

函数功能：设置机械臂头部灯的颜色

参数说明：

R, G, B： 分别对应颜色数组[R, G, B]的值

### 二、代码内容

```
from pymycobot.mycobot import MyCobot
from pymycobot import PI_PORT, PI_BAUD # 当使用树莓派版本的 mycobot 时，可以引用
这两个变量进行 MyCobot 初始化
import time

if __name__ == '__main__':
    # 初始化一个 MyCobot 对象
    mc = MyCobot(PI_PORT, PI_BAUD)
    # 设置开始时间
    start = time.time()
    # 让机械臂到达指定位置
    mc.send_angles([-1.49, 115, -153.45, 30, -33.42, 137.9], 80)
    # 判断其是否到达指定位置
    while not mc.is_in_position([-1.49, 115, -153.45, 30, -33.42, 137.9], 0):
        # 让机械臂恢复运动
        mc.resume()
        # 让机械臂移动 0.5s
        time.sleep(0.5)
        # 暂停机械臂移动
        mc.pause()
        # 判断移动是否超时
        if time.time() - start > 3:
            break
    # 设置开始时间
    start = time.time()
    # 让运动持续 30 秒
    while time.time() - start < 30:
```

```
# 让机械臂快速到达该位置
mc.send_angles([-1.49, 115, -153.45, 30, -33.42, 137.9], 80)
# 将灯的颜色为[0,0,50]
mc.set_color(0, 0, 50)
time.sleep(0.7)
# 让机械臂快速到达该位置
mc.send_angles([-1.49, 55, -153.45, 80, 33.42, 137.9], 80)
# 将灯的颜色为[0,50,0]
mc.set_color(0, 50, 0)
time.sleep(0.7)
```

```
# mc.release_all_servos()
```