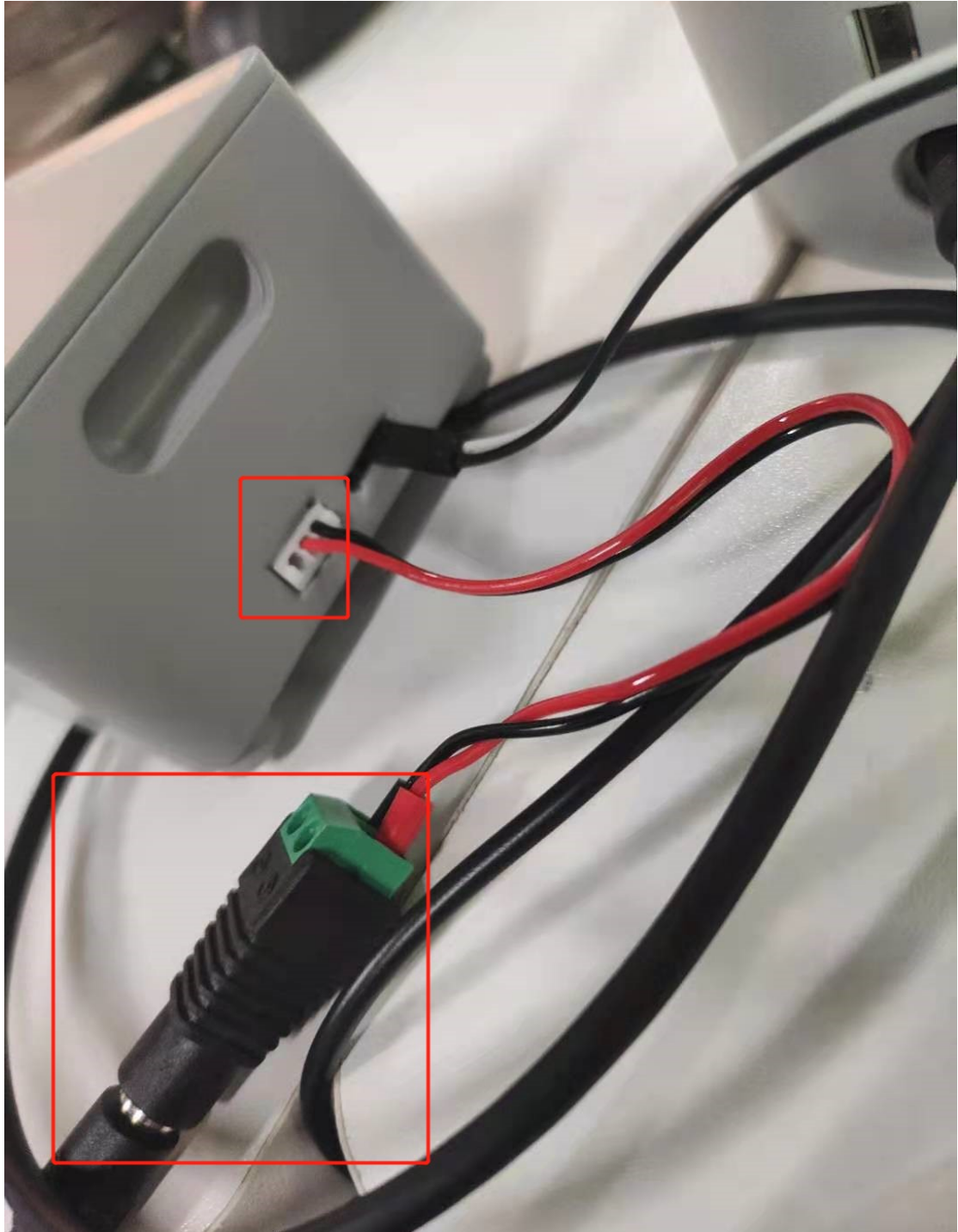


## 8、控制吸泵

### 一、设备连接

首先我们需要为吸泵供电如下图所示。



其次我们需要将吸泵与机械臂相连接，连接号为 2 和 5。如下图所示



## 二、API 介绍

`set_basic_output(pin_no, pin_signal)`

函数功能：通过连接号 `pin_no`，以及控制信号 `pin_signal` 控制外部设备。

参数说明：

`Pin_no`: `int` 类型参数,即设备底部标注的编号仅取数字部分。

`Pin_signal`: 1 表示停止运行, 0 表示运行。

## 三、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

# 初始化一个 MyCobot 对象
mc = MyCobot(PI_PORT, PI_BAUD)

# 开启吸泵
```

```
def pump_on():  
    # 让 2 号位工作  
    mc.set_basic_output(2, 0)  
    # 让 5 号位工作  
    mc.set_basic_output(5, 0)
```

# 停止吸泵

```
def pump_off():  
    # 让 2 号位停止工作  
    mc.set_basic_output(2, 1)  
    # 让 5 号位停止工作  
    mc.set_basic_output(5, 1)
```

```
pump_off()  
time.sleep(3)  
pump_on()  
time.sleep(3)  
pump_off()  
time.sleep(3)
```