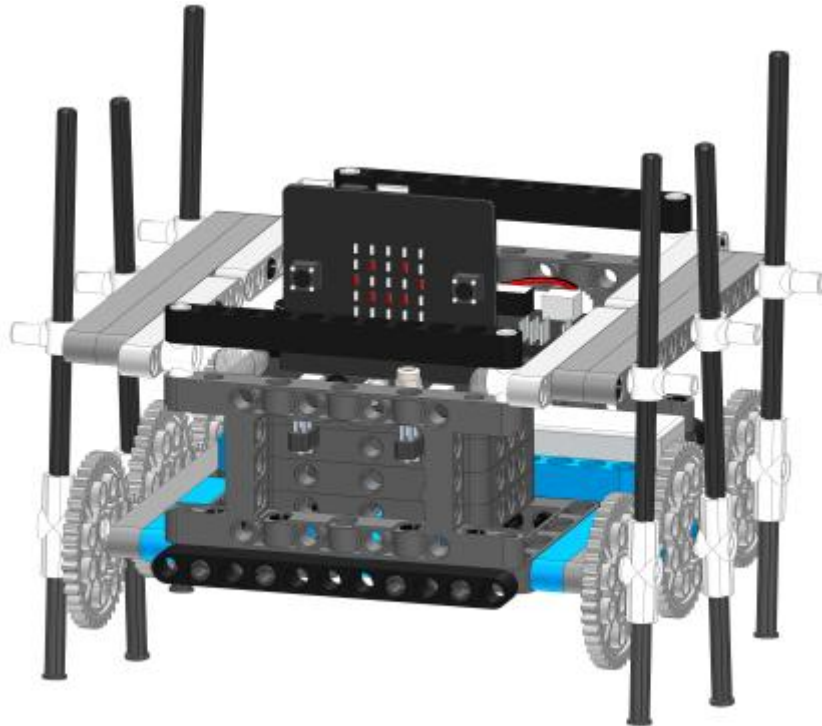


六足机器人前进



1. 实验目的：

下载好程序后，打开六足机器人的电源开关，microbit 点阵上显示一个笑脸，并且六足机器人一直往前走。

2. 入手准备：

积木六足机器人车*1

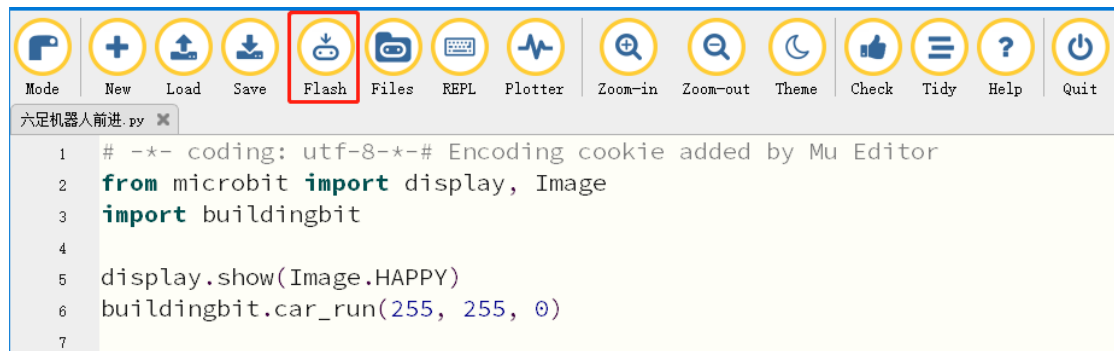
USB 数据线*1

3. 六足机器人行走原理

六足机器人行走是通过控制电机转动，每个电机通过齿轮改变同一排的三个足，三个足已经通过积木结构搭配好，在电机向前转动时，让机器人向前走，电机向后转动时，机器人向后走。

4. 编写程序

接下来我们开始编写积木六足机器人前进的程序，编写完成之后，用 microUSB 数据线连接电脑和 microbit 主板，请点击 Flash 按钮，将程序下载到积木迷你小车的 micro:bit 主板上。



首先导入 buildingbit 的库：import buildingbit，这里还需要用到 display 和 Image 库；

display.show(Image.HAPPY): 显示笑脸；

buildingbit.car_run(255, 255, 0)函数让六足机器人前进，第一个参数控制左边电机速度（0~255），第二个参数控制右边电机速度（0~255），第三个参数是延迟时间（ms）；

以上就是本次积木六足机器人前进的程序。编写完成之后，大家别忘了把它下载到 micro:bit 主板上哦~

如果出现下载失败的问题，请确认已经下载了 buildingbit 的库，如果没有请参考基础课程-课前准备-导入 buildingbit 库。

下载完成之后，看一下具体的效果和我们实验目的是不是一样的呢？

程序代码：

请用 MU 软件打开本课程的六足机器人前进.py 文件查看。