

Hat Roverc

| 案例程序

循环控制 RoverC 的车轮速度和方向，使其在不同方向上移动并等待1秒



```
from m5stack import *
from m5ui import *
from uiflow import *
import time
import hat

setScreenColor(0x111111)

hat_roverc_0 = hat.get(hat.ROVERC)

while True:
    hat_roverc_0.SetAllPulse(20, 20, 20, 20)
    wait(1)
    hat_roverc_0.SetSpeed(0, (-20), 0)
    wait(1)
    hat_roverc_0.SetAllPulse(20, (-20), (-20), 20)
    wait(1)
    hat_roverc_0.SetSpeed((-20), 0, 0)
    wait(1)
    wait_ms(2)
```

| 功能说明

Set wheels pulse front-left 0 front-right 0 rear-left 0 rear-right 0

```
hat_roverc_0.SetAllPulse(0, 0, 0, 0)
```

- 设置 RoverC 的前左、前右、后左、后右四个轮子的脉冲宽度，控制每个轮子的动作

Set the front-left wheel pulse to 0

```
hat_roverc_0.SetPulse(0, 0)
```

- 设置单个指定轮子的脉冲宽度，这里指定了前左轮

Set servo pos 0 angle 0

```
hat_roverc_0.SetServoAngle(0, 0)
```

- 设置指定舵机的位置角度，数值代表舵机的旋转角度

Set servo pos 0 pulse 500

```
hat_roverc_0.SetServoPulse(0, 500)
```

- 设置指定舵机的脉冲宽度，控制舵机的动作

Set RoverC speed X 0 Y 0 Z 0

```
hat_roverc_0.SetSpeed(0, 0, 0)
```

- 设置 RoverC 的移动速度，分别控制 X、Y、Z 轴上的移动速度