

JoystickRecv

最初だけ

変数 xd を 2 にする

変数 yd を 2 にする

servo P0 角度範囲の設定 45 ° ~ 135 °

servo P0 角度 90 °

servo P1 角度範囲の設定 45 ° ~ 135 °

servo P1 角度 84 °

変数 スプライト を (スプライトを作成 2 Y: 2) にする

無線のグループを設定1

無線で受信したとき name value

もし 文字列を比べる name と "x" = 0 なら

変数 x を value にする

もし 文字列を比べる name と "y" = 0 なら

変数 y を value にする

変数 xd を $x \div 200$ にする

変数 xs を $15 \times xd + 60$ にする

もし $xd > 4$ なら

変数 xd を 4 にする

変数 xs を 120 にする

変数 yd を $y \div 200$ にする

変数 ys を $15 \times yd + 54$ にする

もし $yd > 4$ なら

変数 yd を 4 にする

スプライト を削除

変数 スプライト を スプライトを作成 xd Y: yd にする

servo P0 角度 xs °

servo P1 角度 ys °



拡張機能

- radio, *
- microphone, *
- servo, *
- ContinuousServo, [github:tinkertanker/pxt-continuous-servo#v0.0.6](https://github.com/tinkertanker/pxt-continuous-servo#v0.0.6)