



# Pixetto結合BrainGo



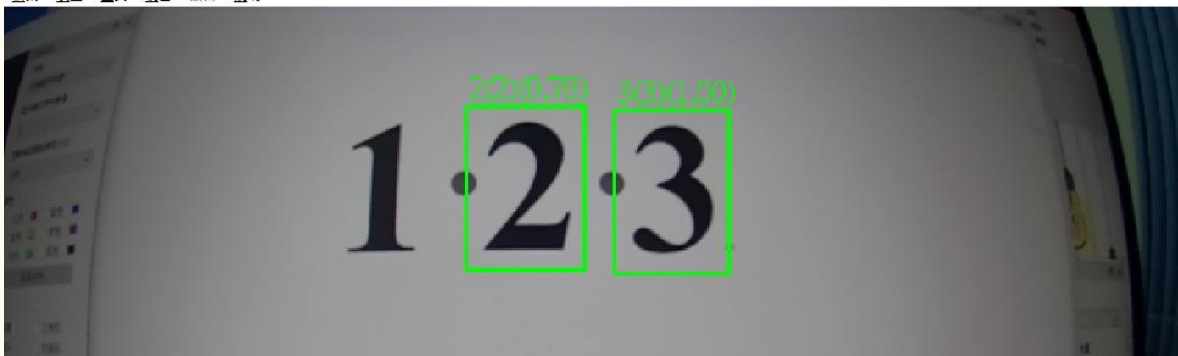
**Pixetto與Motoduino**

# 1

# Pixetto與Motoduino

Pixetto視覺感測器工具

檔案 裝置 工具 視窗 語言 說明



Pixetto視覺感測器工具

檔案 裝置 工具 視窗 語言 說明



Message

提示 除錯

\* 設定: 無  
\* 參考網址: <https://mls.pixetto.ai/files/traffic-signs.zip>



積木範例



下載所有Motoduino相關硬體的 Arduino Library

名稱	大小	封裝後
espswareserial	188 510	406
Motoduino_v12	965 690	2748
Motoesp32	19 009	63
Motoesp_v1	358 924	973
Motoshare	263 037	684
Moto_IR	54 672	137
Moto_IR_esp	168 516	391
Pixetto	48 284	172
U8g2	201 925 524	39 449 7

名稱	修改日期	類型	大小
Adafruit_Circuit_Playground	2022/4/21 下午 03:44	檔案資料夾	
Bridge	2022/4/21 下午 03:44	檔案資料夾	
Esplora	2022/4/21 下午 03:44	檔案資料夾	
espswareserial	2021/9/23 下午 05:26	檔案資料夾	
Ethernet	2022/4/21 下午 03:44	檔案資料夾	
Firmata	2022/4/21 下午 03:44	檔案資料夾	
GSM	2022/4/21 下午 03:44	檔案資料夾	
Keyboard	2022/4/21 下午 03:44	檔案資料夾	
LiquidCrystal	2022/4/21 下午 03:44	檔案資料夾	
Moto_IR	2021/9/23 下午 05:26	檔案資料夾	
Moto_IR_esp	2021/9/23 下午 05:26	檔案資料夾	
Motoduino_v11	2022/4/21 下午 03:34	檔案資料夾	
Motoduino_v12	2021/9/23 下午 05:26	檔案資料夾	
Motoesp_v1	2022/5/21 下午 02:24	檔案資料夾	
Motoesp32	2021/9/23 下午 05:26	檔案資料夾	
Motoshare	2021/9/23 下午 05:26	檔案資料夾	
Mouse	2022/4/21 下午 03:44	檔案資料夾	
Pixetto	2021/9/23 下午 05:27	檔案資料夾	
Robot_Control	2022/4/21 下午 03:44	檔案資料夾	
Robot_Motor	2022/4/21 下午 03:44	檔案資料夾	
RobotIRremote	2022/4/21 下午 03:44	檔案資料夾	
SD	2022/4/21 下午 03:44	檔案資料夾	
Servo	2022/4/21 下午 03:44	檔案資料夾	
SpacebrewYun	2022/4/21 下午 03:44	檔案資料夾	
Stepper	2022/4/21 下午 03:44	檔案資料夾	
Temboo	2022/4/21 下午 03:44	檔案資料夾	
TFT	2022/4/21 下午 03:44	檔案資料夾	

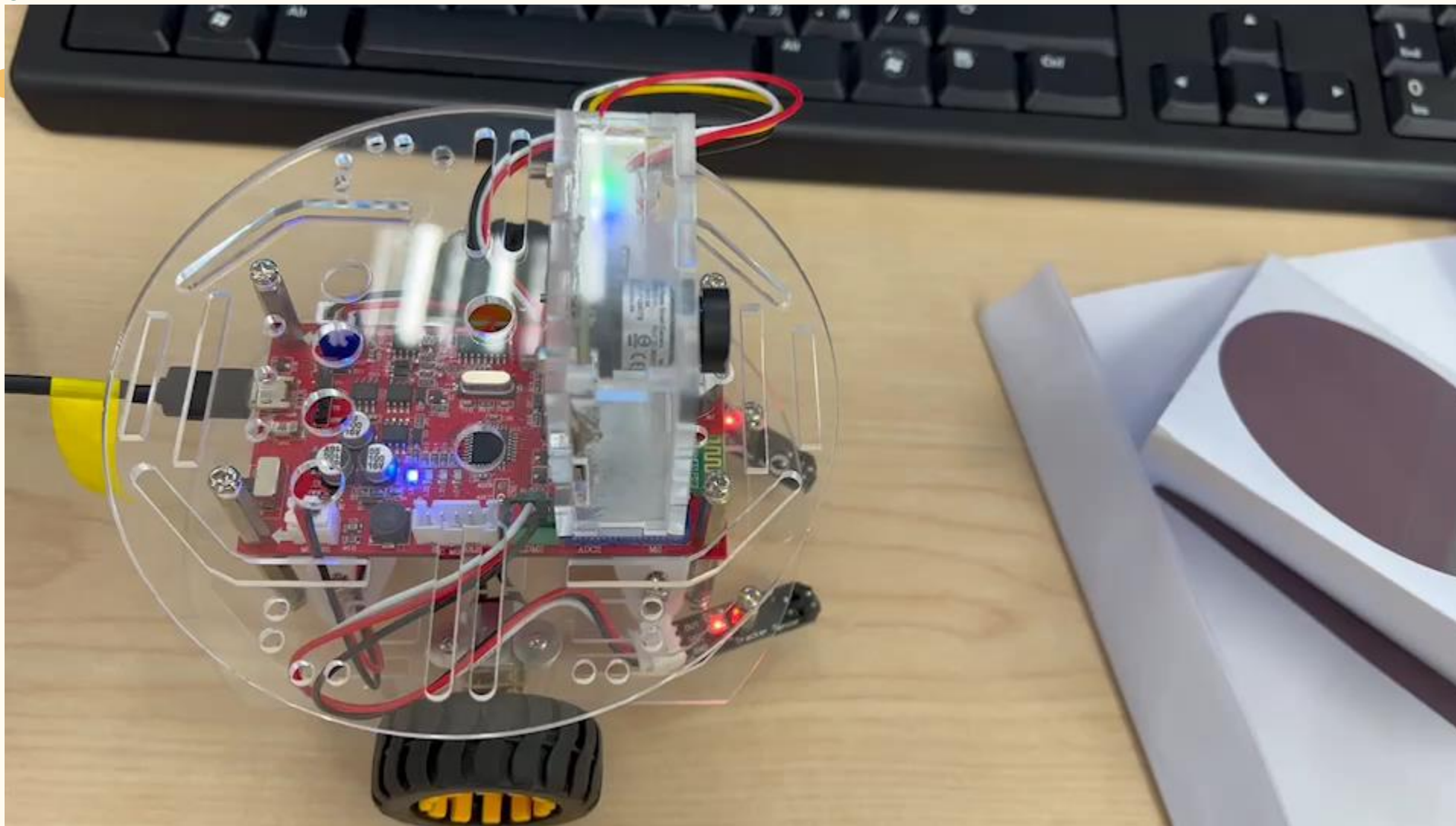
C:\Program Files (x86)\Arduino\libraries



**Pixetto + BrainGo**  
**形狀與LED**

2

## 形狀與LED



## 2

## 形狀與LED

設定

```

BrainGO 設定 紅色 LED 關閉
BrainGO 設定 綠色 LED 關閉
BrainGO 設定 黃色 LED 關閉
視覺感測器 初始化
串列腳位設定 白色M1
開啟功能 形狀偵測
設定偵測模式 主動模式

```

迴圈

```

如果 辨識到物體
執行
  如果 物體類別 = 圓形
  執行
    BrainGO 設定 紅色 LED 開啟
    BrainGO 設定 綠色 LED 關閉
    BrainGO 設定 黃色 LED 關閉
    延遲毫秒 100
  否則，如果 物體類別 = 三角形
  執行
    BrainGO 設定 紅色 LED 關閉
    BrainGO 設定 綠色 LED 開啟
    BrainGO 設定 黃色 LED 關閉
    延遲毫秒 100
  否則，如果 物體類別 = 矩形
  執行
    BrainGO 設定 紅色 LED 關閉
    BrainGO 設定 綠色 LED 關閉
    BrainGO 設定 黃色 LED 開啟
    延遲毫秒 100
否則
  BrainGO 設定 紅色 LED 關閉
  BrainGO 設定 綠色 LED 關閉
  BrainGO 設定 黃色 LED 關閉
  清除緩衝區

```



**Pixetto + BrainGo**  
**號誌辨識與前進方向**



3

## 號誌辨識與前進方向



# 3

## 號誌辨識與前進方向

### 設定

BrainGO 設定 白色MOTOR1 馬達方向 反轉 0

BrainGO 設定 藍色MOTOR2 馬達方向 反轉 0

視覺感測器 初始化

串列腳位設定 白色M1

開啟功能 交通號誌辨識

設定偵測模式 主動模式

### 迴圈

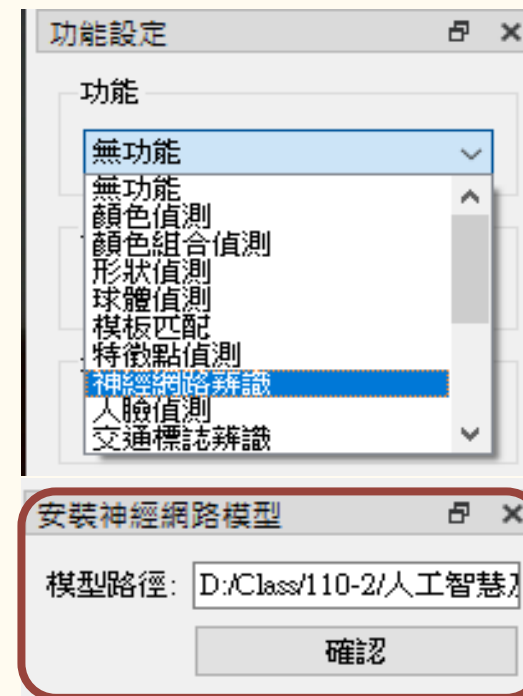
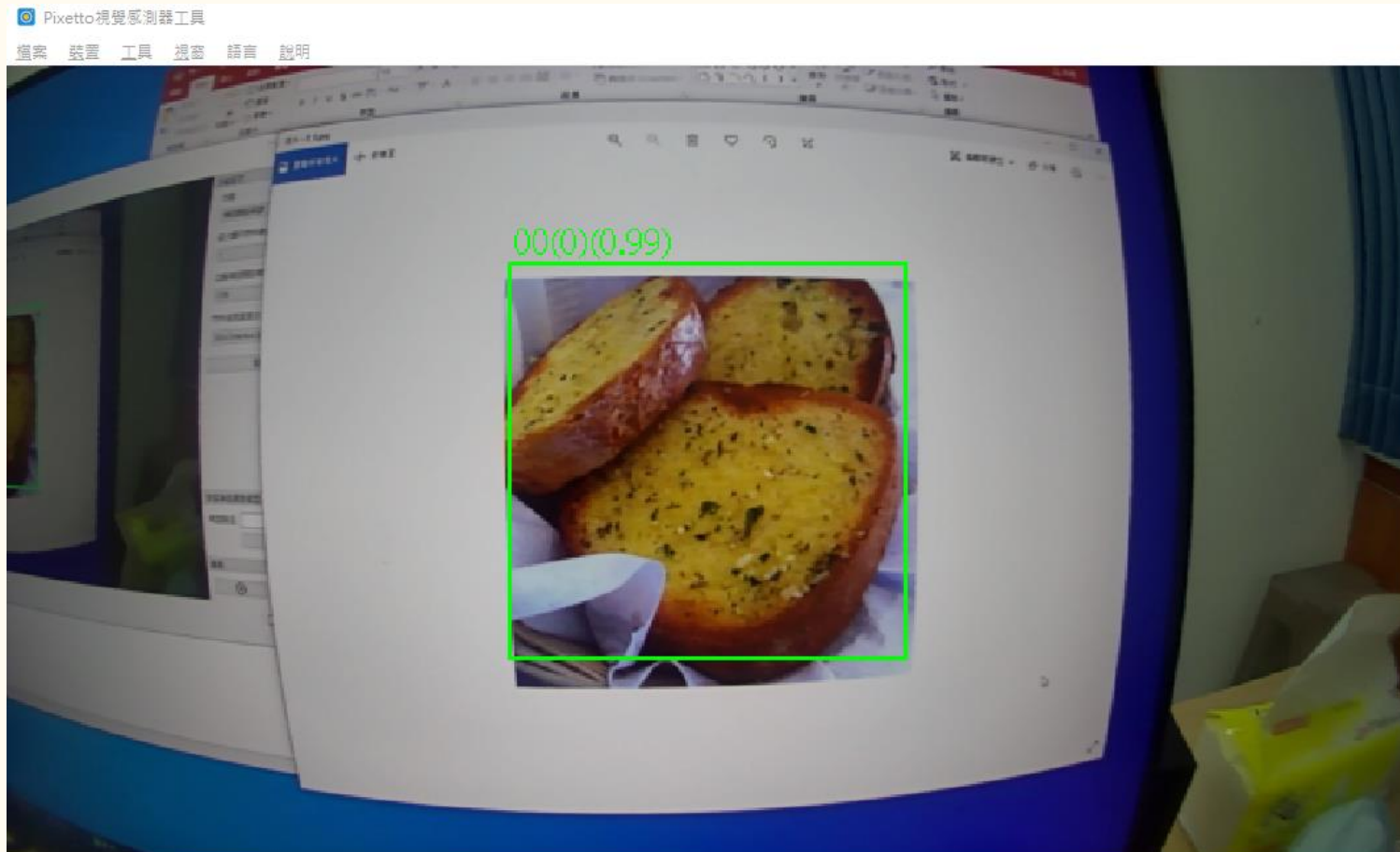
```
如果 辨識到物體
執行 如果 物體類別 = [禁止直進]
    BrainGO 設定 白色MOTOR1 馬達方向 正轉 50
    BrainGO 設定 藍色MOTOR2 馬達方向 正轉 50
    延遲毫秒 100
否則, 如果 [禁止右轉]
    BrainGO 設定 白色MOTOR1 馬達方向 反轉 0
    BrainGO 設定 藍色MOTOR2 馬達方向 反轉 100
    延遲毫秒 100
否則, 如果 [禁止左轉]
    BrainGO 設定 白色MOTOR1 馬達方向 反轉 100
    BrainGO 設定 藍色MOTOR2 馬達方向 反轉 0
    延遲毫秒 100
否則, 如果 [禁止直進]
    BrainGO 設定 白色MOTOR1 馬達方向 反轉 50
    BrainGO 設定 藍色MOTOR2 馬達方向 反轉 50
    延遲毫秒 100
否則
    BrainGO 設定 白色MOTOR1 馬達方向 反轉 0
    BrainGO 設定 藍色MOTOR2 馬達方向 反轉 0
    清除緩衝區
```



**Pixetto + BrainGo**  
**神經網路與LED**

# 4

## 神經網路與LED



Message

提示 除錯

\* 設定: 無。

\* 上傳模型至裝置: 透過安裝神經網路模型視窗選擇模型路徑。

# 4

## 神經網路與LED

### 設定

BrainGO 設定 紅色 LED 關閉

BrainGO 設定 綠色 LED 關閉

BrainGO 設定 黃色 LED 關閉

視覺感測器 初始化

串列腳位設定 白色M1

開啟功能 神經網路辨識

設定偵測模式 主動模式

### 迴圈

如果 辨識到物體

執行 如果

物體類別 = 0

執行

BrainGO 設定 紅色 LED 開啟

BrainGO 設定 綠色 LED 關閉

BrainGO 設定 黃色 LED 關閉

延遲毫秒 100

否則，如果

物體類別 = 1

執行

BrainGO 設定 紅色 LED 關閉

BrainGO 設定 綠色 LED 開啟

BrainGO 設定 黃色 LED 關閉

延遲毫秒 100

否則，如果

物體類別 = 2

執行

BrainGO 設定 紅色 LED 關閉

BrainGO 設定 綠色 LED 關閉

BrainGO 設定 黃色 LED 開啟

延遲毫秒 100

否則

BrainGO 設定 紅色 LED 關閉

BrainGO 設定 綠色 LED 關閉

BrainGO 設定 黃色 LED 關閉

清除緩衝區