一、实验:

1.实验设置

LED固定在(x=0cm, y=0cm, z=200cm)。分别将探测器放在:

|  |  |
| --- | --- |
| 坐标 | LED与探测器连线的夹角（angle） |
| (x=0cm, y=35.26cm, z=0cm) | 80° |
| … | … |
| (x=0cm, y=346.41cm, z=0cm) | 30° |

角度(angle)=(30,31,…,44,45; 46,48,…,78,80).

2.数据处理程序及文件说明：

程序1：singlePD.m

功能：分别绘制单个PD（PD1-PD32），从angle=30°到angle=80°时变化情况。

图坐标：(x：angle从30到80度), (y: 对应光照度)。

生成文件：保存在(picuture/ SignlePD/)文件夹 ,命名规则PD*x*.jpg (*x*=1,2…,31,32)。

备注：每次取的是各个PD的最大值。

程序2：PDs8\_V1.m

功能:分别绘制，4组PD{(1,5,…,25,29);..;(4,8,…,28,32)}分别在(angle=30,31,…)时的图像。

图坐标：(x：每组PD，1-8)。

生成文件：保存在(./picuture/ 8PDsV1/)文件夹 ,命名规则PDarray*k*\_*l*.jpg (*k*=1,2,3,4; *l*=angle)。

备注：寻找整个二维数组（确定angle和times了的一次数据）的最大值，然后每个PD取该最大值所在行。

程序3：PDs8\_V2.m

功能: 同程序2。

图坐标：同程序2。

生成文件：保存在(./picuture/ 8PDsV2/)文件夹 ,命名规则PDarray*k*\_*l*.jpg (*k*=1,2,3,4; *l*=angle)。

备注：分别取每个PD所对应的最大值。

程序4：PDs32\_V1.m

功能:分别绘制32个PD在(angle=30,31,…)时的图像。

图坐标：(x：32个 PD, 1-32)。

生成文件：保存在(./picuture/ 32PDsV1/)文件夹 ,命名规则Angle\_*l*.jpg (*l*=angle)。

备注：同程序2

程序5：PDs32\_V2.m

功能: 同程序4。

图坐标：同程序4。

生成文件：保存在(./picuture/ 32PDsV2/)文件夹 ,命名规则Angle\_*l*.jpg (*l*=angle)。

备注：同程序3