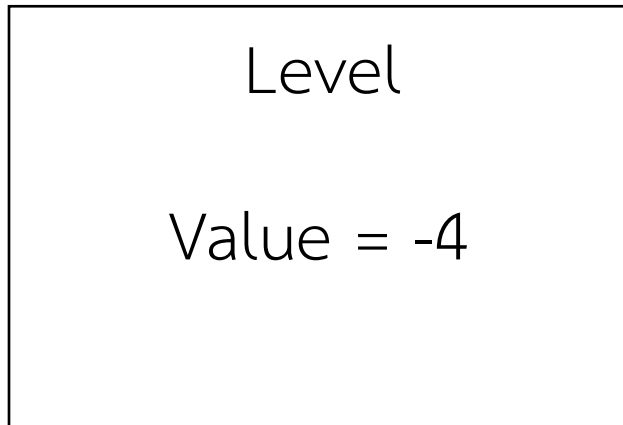


ข้อที่ 1 ให้แสดงผลหน้าจอดังภาพ

Light 93	
Temp 37	Humid 36

ข้อที่ 2 ใช้ VR และ Neopixel



**เมื่อหมุน VR แสดงค่า Value อยู่ในช่วง -4 ถึง 8**

LED ติดเพิ่มไปที่หลอด

เมื่อค่า Value อยู่ในช่วง -4 ถึง 0 LED ดวงที่ 1-4 แสดงสี เขียว

เมื่อค่า Value อยู่ในช่วง 1 ถึง 4 LED ดวงที่ 5-8 แสดงสี เหลือง

เมื่อค่า Value อยู่ในช่วง 5 ถึง 8 LED ดวงที่ 9-12 แสดงสี แดง

**# เมื่อ value มีค่าตั้งแต่ 5 ขึ้นไป LED ดวงที่ติดอยู่จะกระพริบ**

ข้อที่ 3 ใช้ สวิต 5 ตัว Relay 4 ตัว



เมื่อกด sw1 ค้างไว้ 3 วิ Relay 1 กลับสถานะลอจิก สลับไปเรื่อยๆ หน้าจอแสดง “R1”

เมื่อกด sw2 ค้างไว้ 3 วิ Relay 2 กลับสถานะลอจิก สลับไปเรื่อยๆ หน้าจอแสดง “R2”

เมื่อกด sw3 ค้างไว้ 3 วิ Relay 3 กลับสถานะลอจิก สลับไปเรื่อยๆ หน้าจอแสดง “R3”

เมื่อกด sw4 ค้างไว้ 3 วิ Relay 4 กลับสถานะลอจิก สลับไปเรื่อยๆ หน้าจอแสดง “R4”

เมื่อกด sw5 ค้างไว้ 3 วิ Relay ทั้งหมดดับหมดและติดหมดสลับไปเรื่อยๆ หน้าจอแสดง “All”

ข้อที่ 4 ใช้เซนเซอร์วัดอัตราการเต้นหัวใจ และ IR Temp

4.1 เมื่อมีการนำมือไปวัดที่ตัวเซนเซอร์วัดอัตราหัวใจ Buzzer ดัง 1 ครั้ง หน้าจอแสดงดังภาพ

Heart Beat	
Heart Rate	SPO
39	27

4.2 เมื่อมีการนำมือไปวัดที่ตัวเซนเซอร์วัดอุณหภูมิ Buzzer ดัง 1 ครั้ง หน้าจอแสดงดังภาพ

Temp Perature
36

4.3 เมื่อไม่มีการนำมือไปวัดที่ตัวเซนเซอร์ใดๆเลย ให้หน้าจอแสดงดังภ

-- -- --
----------

ข้อที่ 5 หน้าจอแสดงดังภาพ

Control Motor	
SET	GET
100	0
Stop	

ค่า SET จะเปลี่ยนแปลงตามการหมุนของ VR

ค่า GET คือความเร็วมอเตอร์ ซึ่งจะไม่เกินค่า SET

กด sw1 มอเตอร์หมุนทวนเข็มนาฬิกา แสดงสถานะ Forward

กด sw2 มอเตอร์หยุดหมุน แสดงสถานะ Stop

กด sw3 มอเตอร์หมุนตามเข็มนาฬิกา แสดงสถานะ Reverse

กด sw4 หากมอเตอร์หมุนอยู่จะให้หยุดทันที แสดงสถานะ Stop แต่หากมอเตอร์ไม่ได้หมุนอยู่ให้

ตัวหมุนไปยังทิศทางล่าสุด และแสดงสถานะนั้น

เมื่อมีการเปลี่ยนทิศทางของมอเตอร์จะทันทันให้ตัวค่อยๆลดความเร็วลงและหยุด จากนั้นค่อยๆ

เพิ่มความเร็วขึ้นและหมุนไปยังทิศทางที่กำหนด