

คำอธิบาย Code

- 1) `void ac_Init();`
ตั้งค่าให้ chip เป็น active mode และเนื่องจากค่า default ของ scale เป็น $\pm 2g$ อยู่แล้วจึงไม่ต้องตั้งค่าเพิ่มเติม
- 2) `void send_uart(char* data);`
ส่ง string ที่อยู่ใน data ทาง uart
- 3) `void new_line();`
ส่ง `"\n\r"` ทาง uart
- 4) `void tab();`
ส่ง `"\t"` ทาง uart
- 5) `uint8_t get_x();`
อ่านค่าแกน X จาก register ใน chip
- 6) `uint8_t get_y();`
อ่านค่าแกน Y จาก register ใน chip
- 7) `uint8_t get_z();`
อ่านค่าแกน Z จาก register ใน chip
- 8) `int main(void)`
 - เรียกใช้ `ac_Init`
 - วนใน while
 - ดึงค่า `x, y, z` โดยใช้ `get_x, get_y, get_z`
 - เปลี่ยนค่าตัวเลขเป็น string โดย `itoa`
 - ส่งค่าทาง uart
 - หยุดเวลา 200 ms