كۇنۇپكا تاختىسى Keypad

دوكتور ياسىن مەمەتجان 2023-05-21 مەڭگۈتەك تەربىيىلەش مەركىزى



مەڭگۈتەك تۈر پائالىيىتى

ئىدىيەدىن پروتوتىپقىچە

لايىهىلەش تېھىلىرىنى تىزىھلاش

https://forms.gle/uEuEbSYz2K4KzvEX7

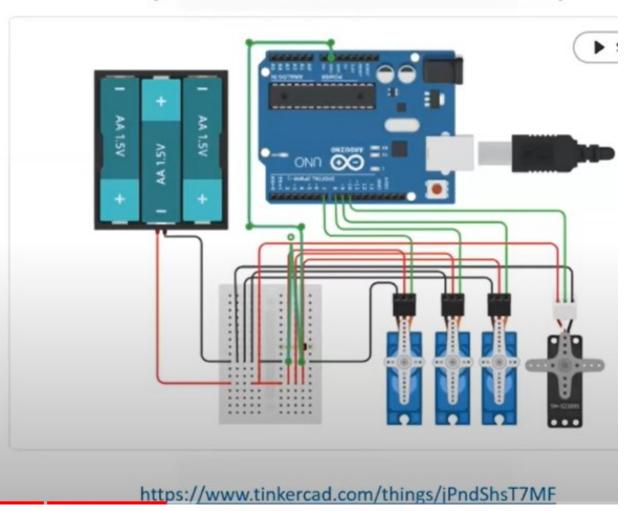
Tinkercad World

- Google Search "robotics and tinkercad"
- Google Search "AI and tinkercad"
- monitoring and tinkercad
- Robot, System, Automation, sensors, motors, Engineering
- Arduino Project Hub
- https://projecthub.arduino.cc/trending
- Tinkercad Learning Center (ئۆگىنىش مەركىزى)
- https://www.tinkercad.com/learn

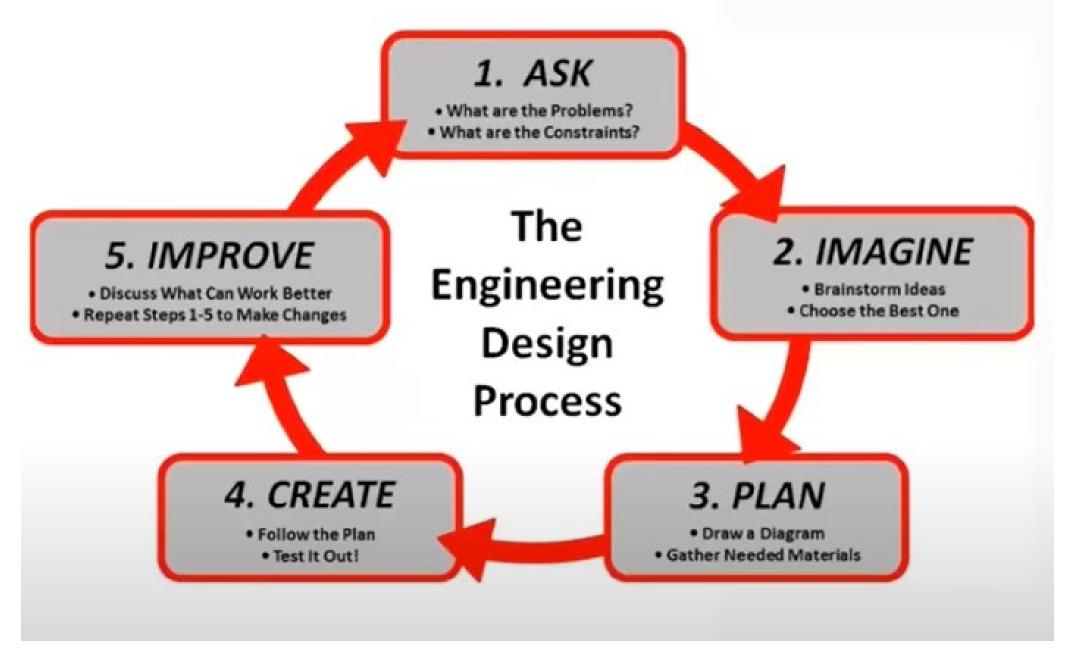
3D Designing and Printing a Factory Robot Arm



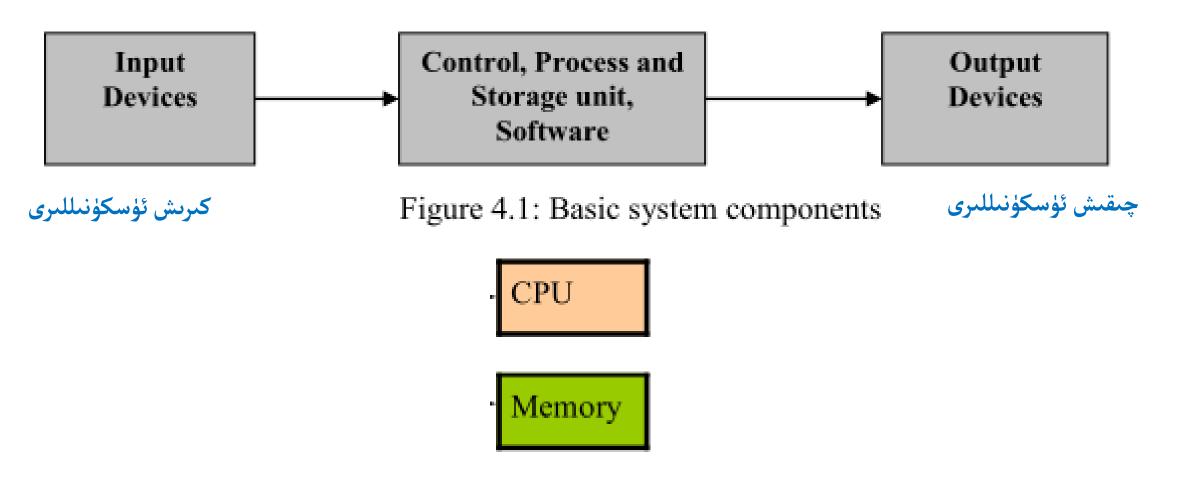
Designing and Building A Robot Arm Circuit (Arduino Servo Motor Controlled)



https://www.youtube.com/watch?v=QiVavG58UYI&list=PLV6cmKvnKRs4l7FF0kieb84rl3C3L2sbS&index=1



System input / output(كىرىش ۋە چىقىش سىستېمىسى)



Arduinoتاختىلىرى كىرگۈزگۈچلەرنى ئوقۇيالايدۇ .ئۇ ماتورنى قوزغىتىدۇ

ئىدىيەدىن پروتوتىپقىچە

Idea to Prototype / Innovation

ئىشچىلارنىڭ بىخەتەرلىكىنى ئۆستۈۈش

ئىدىيە What

ئىش ئورنىدا يارلىنىش

سەۋەب Reason, Why

كىشىگە دەخلى قىلمايدىغان يېڭى لايىھە تۈزەش

How قانداق

پایدىسى

يارىلانغانلارغا تېز ياردەم بىرىش، ئالدىنى ئېلىش

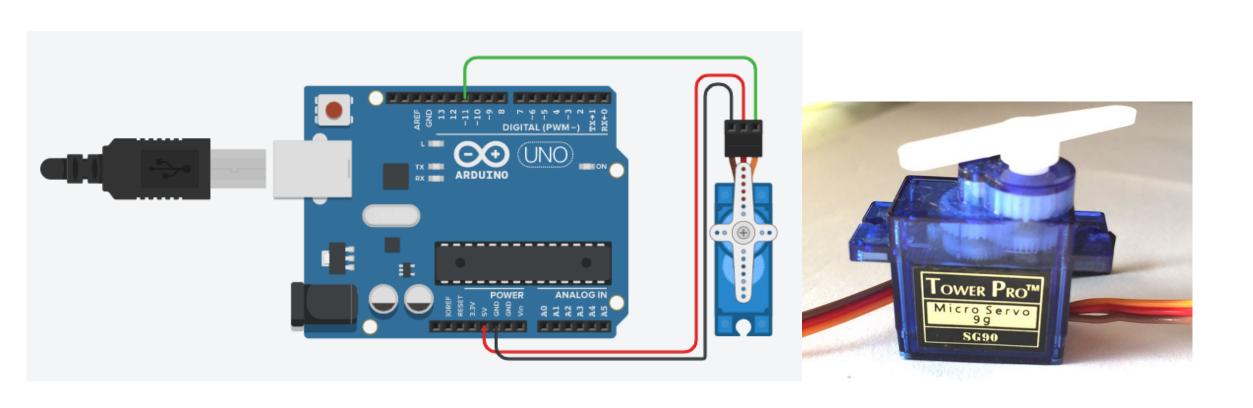
Benefit

كۇنۇپكا تاختىسى Keypad



8

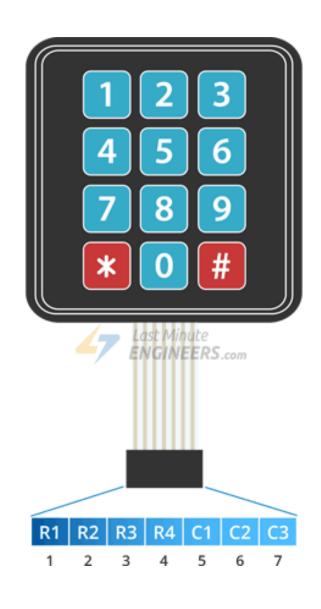
سېرۋو ماتور

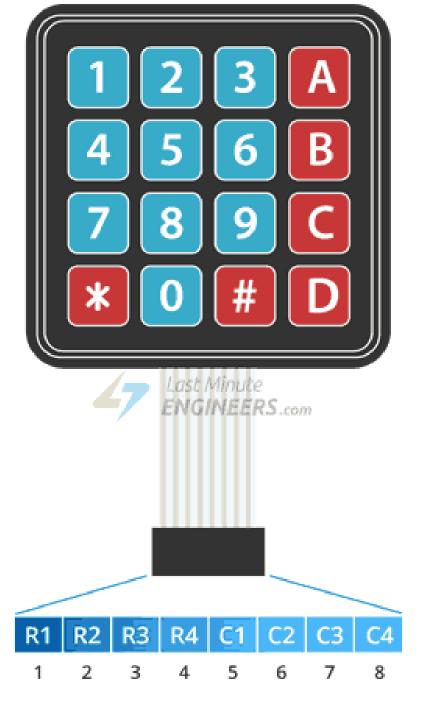


سېرۋو ماتور

```
forever
 rotate servo on pin 9 ▼ to 90
                                  degrees
                                            10
 wait
             secs ▼
                                            12
                                            13
 rotate servo on pin 9 💌
                         to 180
                                   degrees
                                            14
                                            16
             secs ▼
                                            (18
```

```
1 // C++ code
 3 #include <Servo.h>
 5 int pos = 0;
 7 Servo servo 9;
                         int i;
   void setup()
      servo 9.attach(9);
                       Servo_9.write(0);
   void loop()
15 {
      servo 9.write(90);
     delay(2000); // Wait for 2000 millisecond(s)
      servo 9.write(180);
     delay(2000); // Wait for 2000 millisecond(s)
20 }
```





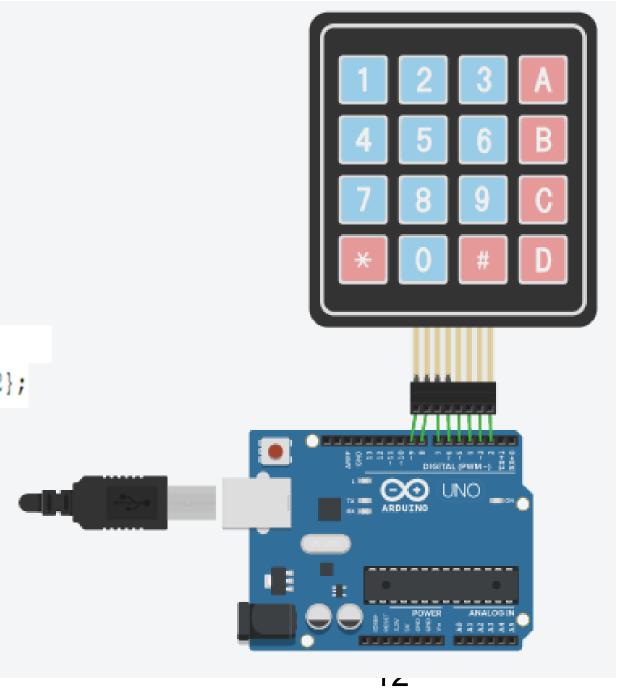
كۇنۇپكا تاختىسى

Keypad

كۇنۇپكا تاختىسىنىڭ قۇرلىرىنى ئۇلايدۇ

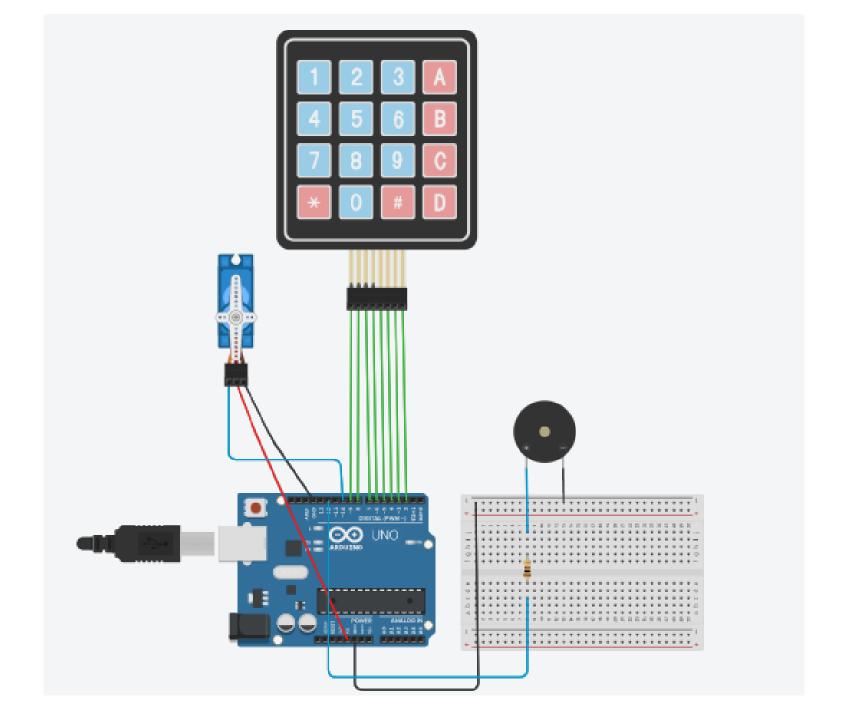
byte pin_rows[ROW_NUM] = {9, 8, 7, 6};
byte pin_column[COLUMN_NUM] = {5, 4, 3, 2};

كۇنۇپكا تاختىسىنىڭ سىتونلىرىنى ئۇلايدۇ

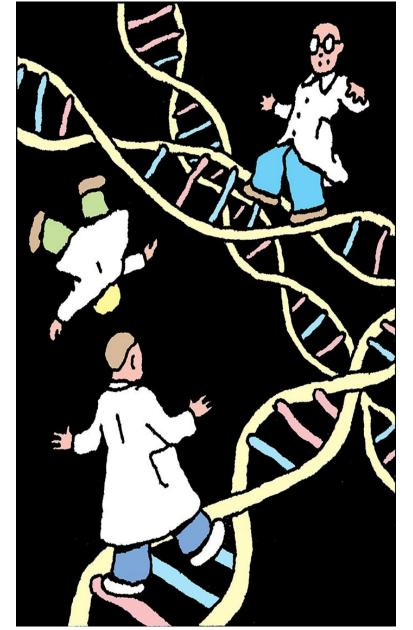


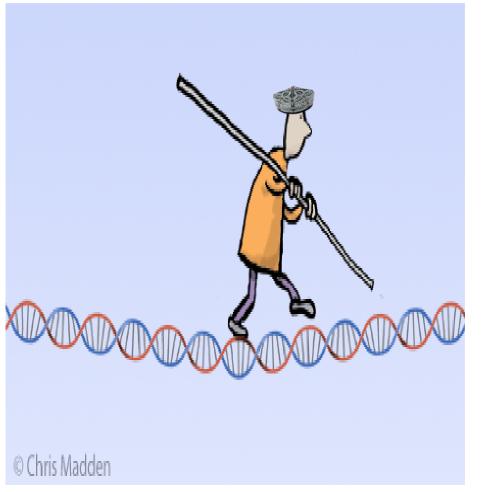
```
#include <Keypad.h> ← كۇنۇپخانىسى كۈتۈپخانىسى كۇنۇپكا تاختىسىنىڭ كۈتۈپخانىسى
                                                  تۈت قۇر بارلىقىنى بەلگىلەيدۇ
const int ROW NUM = 4; //four rows ⁴
                                                       تۈت سىتون بارلىقىنى بەلگىلەيدۇ
const int COLUMN NUM = 4; //four columns <
char keys[ROW NUM][COLUMN NUM] = {
  {'1','2','3', 'A'},
  {'4','5','6', 'B'},
                                                   كۇنۇپكا تاختىسىنىڭ خەرىتىسى
  {'7','8','9', 'C'},
  {'*','0','#', 'D'}
                                                              كۇنۇپكا تاختىسىنىڭ قۇرلىرىنى ئۇلايدۇ
byte pin rows[ROW NUM] = \{9, 8, 7, 6\};
                                                               كۇنۇپكا تاختىسىنىڭ سىتونلىرىنى ئۇلايدۇ
byte pin column[COLUMN NUM] = \{5, 4, 3, 2\}; \leftarrow
Keypad keypad = Keypad ( makeKeymap (keys), pin rows, pin column, ROW NUM, COLUMN NUM );
         كېيىنكى قەدەمدە ، بىز بىر كۇنۇپكا تاختىسى كۇتۇپخانىسى ئوبيېكتى قۇرىمىز.
```

```
void setup(){
                                           ئارقىمۇ-ئارقا ئۇلىنىشنى باشلىتىش
  Serial.begin(9600); ←
void loop() {
  char key = keypad.getKey();
                                                   ئەگەر كۇنۇپكا تاختىسىنىڭ بىر كۇنۇپكىسى
                                                  بېسەلسا، ئارقىمۇ-ئارقا ئۇلىنىشتا كۆرالايمىز
  if (key) {
     Serial.println(key);
```



نۆۋەتتىكى مەسىلىلەر







توغرا ماهارهت Right skills توغرا ماهارهت Right tools توغرا دېتال Right mindset

