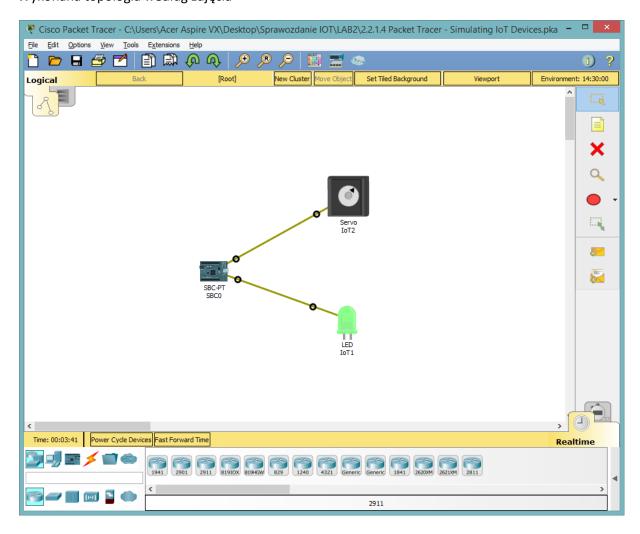
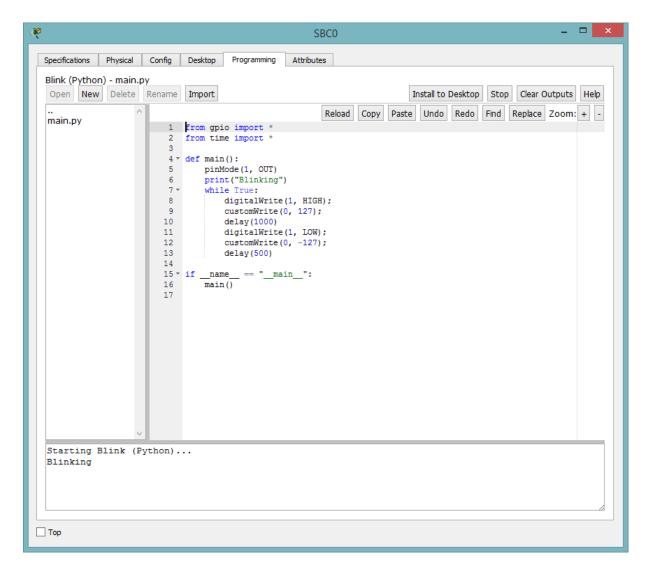
POLITECHNIKA ŚWIĘTOKRZYSKA

LABORATORIUM TECHNOLOGIE IOT

Numer ćwiczenia:	<u>Temat ćwiczenia:</u> Symulowanie urządzeń IOT	Damian Zdyb
<u>Data wykonania:</u> 23.11.2018	Data oddania do sprawdzenia: 24.11.2018	<u>Ocena:</u>

Wykonana topologia według zdjęcia

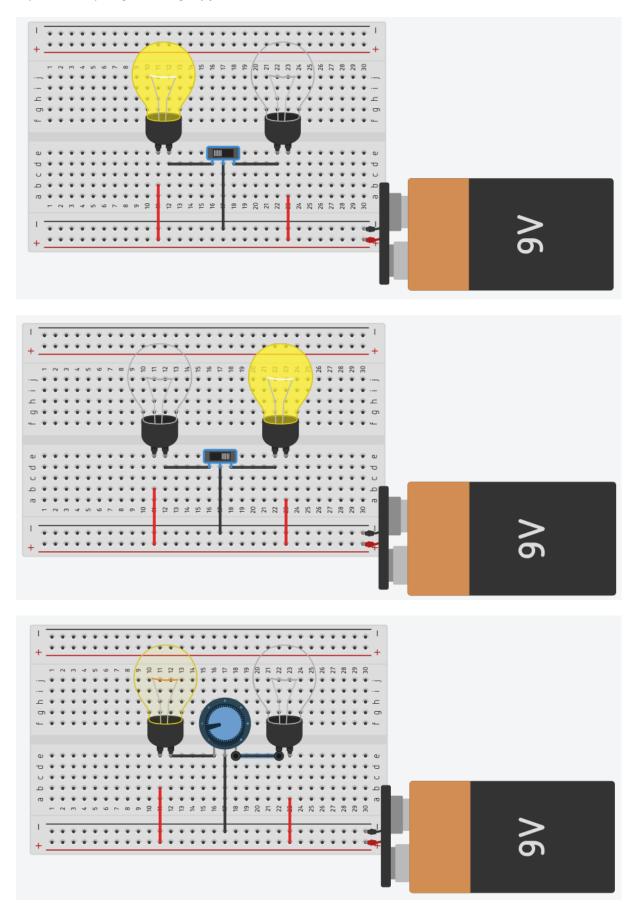




Aby zmienić przesuwanie servo w przeciwnym kierunku trzeba zmienić wartości customWrite.

Musi to wyglądać następująco:

```
_ 🗆 ×
œ.
                                                                       SBC0
  Specifications Physical Config Desktop Programming Attributes
   Blink (Python) - main.py
   Open New Delete Rename Import
                                                                                               Install to Desktop Stop Clear Outputs Help
                                                                         Reload Copy Paste Undo Redo Find Replace Zoom: + -
   main.py
                                 1 from gpio import *
2 from time import *
                                 4 - def main():
                                 5
6
7 *
                                          pinMode(1, OUT)
                                           print("Blinking")
                                          while True:
    digitalWrite(1, HIGH);
    customWrite(0, -127);
    delay(1000)
    digitalWrite(1, LOW);
    customWrite(0, 127);
    delay(500)
                                10
                                11
                                 13
                                14
15 v if __name__ == "__main__":
16 main()
   Starting Blink (Python)...
   Blinking
   Blink (Python) stopped.
   Starting Blink (Python)...
   Blinking
 Пор
```



Jeżeli wstawimy potencjometr zamiast suwaka to mamy możliwość ustawić moc świecenia żarówki. Używając suwaka mamy możliwość tylko przełączać się z jednej żarówki na drugą.