1. 작동 시연

준비물 : 아크릴 프레임, 작동되는 아두이노

아두이노를 먼저 연결한 뒤 작동모습을 보여준다.

현재 알고리즘코드 ( 병률 )

* 초음파센서에서 거리를 아두이노로 입력 받는다.

While(1){

If (거리 > 일정 값){

스트로크 직진한다.

저음출력

}else if(거리 < 일정 값 ){

스트로크가 후진

고음출력

}

}

추가로 변경할 알고리즘

사용 기기 : 초음파 감지 센서 (측정 거리 20~5000mm{0.02cm, 50cm }, 측정 유효 각도 15도)

추천 기기 : 압력 감지 센서 (0 ~ 100N의 압력을 측정 가능)

스트로크를 전진(){

//for while 절대 X

스트로크를 x만큼 전진

}

스트로크를 후진(){

While(스트로크가 최대한 뒤로 가는 시점){

스트로크를 x만큼 후진

}

Led출력(){

Led 출력

}

경고음 출력(){

경고음 출력

}

While(1){

If(쓰레기가 축적된 높이 > 설정한 기준){

While(쓰레기가 축적된 높이 > 설정한 기준 || **!**더 이상 쓰레기가 압축이 되지 않는 시점 ){

스트로크를 전진();

}

if(더 이상 쓰레기가 압축이 되지 않는 시점){

while(**!**(쓰레기가 축적된 높이 < 설정한 기준)){

스트로크를 후진()

경고음 출력();

Led 출력();

}

}

}

}

추가로 남은 문제

* 쓰레기통과 아크릴모듈과의 단단한 결합
* 압축뭉치 디자인 및 재료선정 및 고정방법
* 아두이노모듈 고정