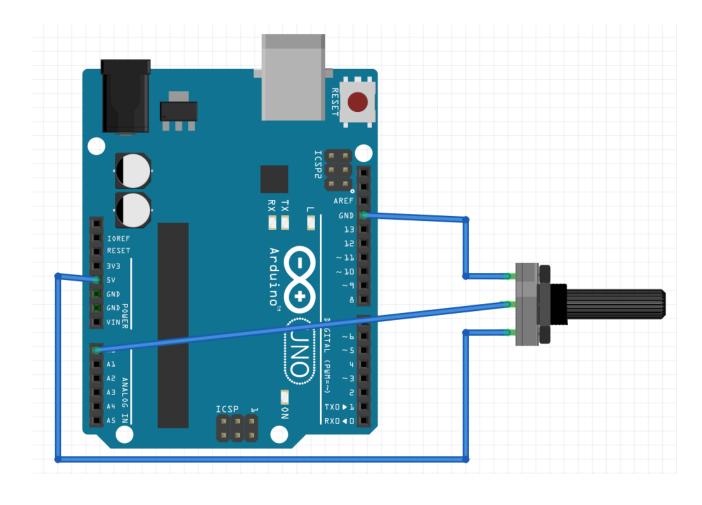
# 디지털 ON/OFF 센서

https://github.com/juhong-rdv/2023\_fall\_du\_sensor



#### 가변저항(Potentiometer, 볼륨)

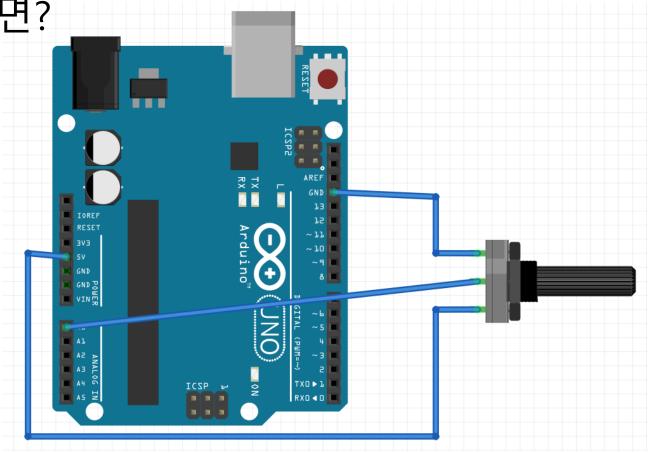
```
void setup (){
 Serial.begin(9600);
void loop(){
 int val = analogRead(A0);
 Serial.print("Analog : ");
 Serial.println(val);
```



#### 가변저항(Potentiometer, 볼륨)

내가 아니라 AI가 코딩을 해준다면?

https://chat.openai.com/



#### 가변저항(Potentiometer, 볼륨)

#### 내가 아니라 AI가 코딩을 해준다면?



아두이노 우노에 AO로 입력되는 아날로그 값을 시리얼통신으로 확인하는 코드 만들어줘



아두이노 우노(Uno)에서 아날로그 핀 AO로 입력되는 값을 시리얼 통신으로 확인하기 위한 간단한 아두이노 코드를 제공해 드리겠습니다. 이 코드는 AO 핀에서 읽은 아날로그 값(0에서 1023 사이)을 시리얼 모니터에 출력합니다.

```
cpp

void setup() {

// 시리얼 통신 초기화
Serial.begin(9600);
}

void loop() {

// AO 핀에서 아날로그 값을 읽어옴
int analogValue = analogRead(AO);

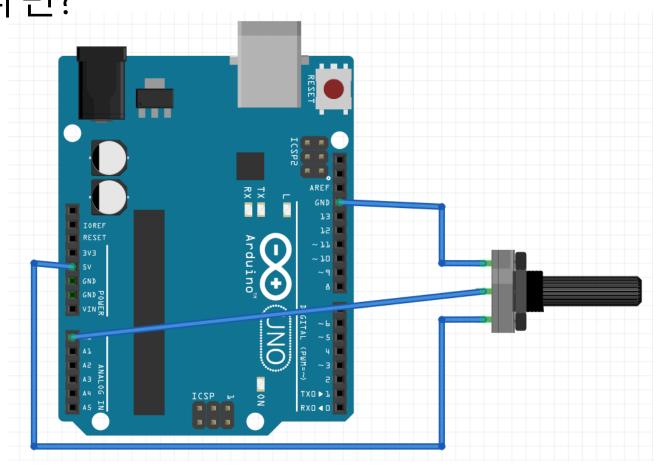
// 시리얼 모니터에 아날로그 값을 출력
Serial.print("Analog Value: ");
Serial.println(analogValue);

// 잠시 대기 (원하는 간격으로 설정 가능)
delay(1000);
}

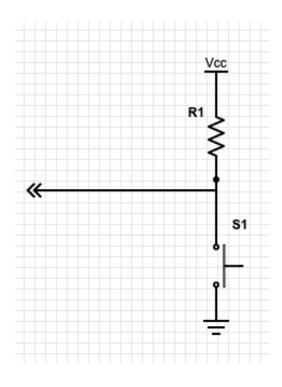
위의 코드를 사용하려면 아두이노 우노 보드에 연결된 AO 핀에 아날로그 신호를 제공해야합
```

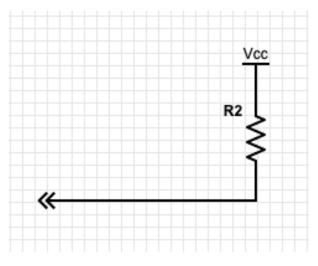
위의 코드를 사용하려면 아두이노 우노 보드에 연결된 AO 핀에 아날로그 신호를 제공해야 합니다. 그런 다음 시리얼 모니터를 열고 9600 보율로 설정한 후 아날로그 값이 표시됩니다.

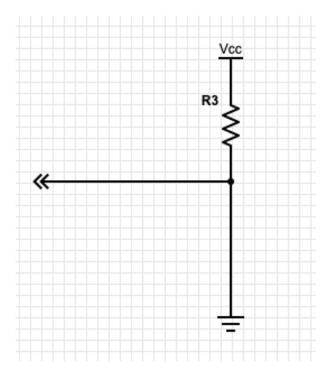


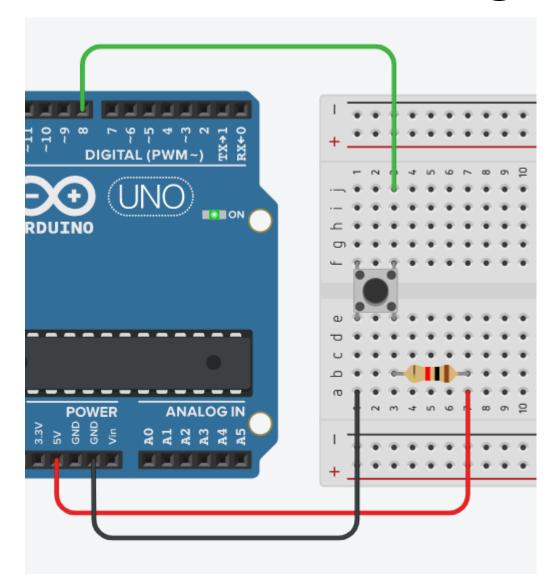


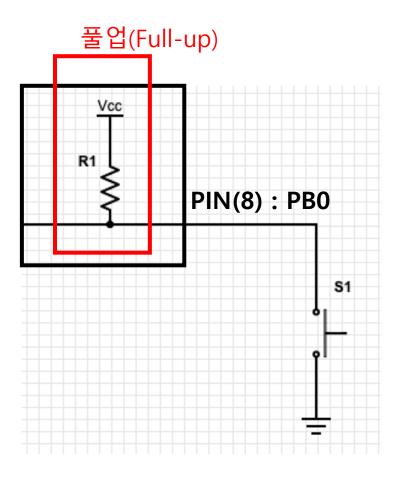
# 디지털 입력 실험(키 입력)

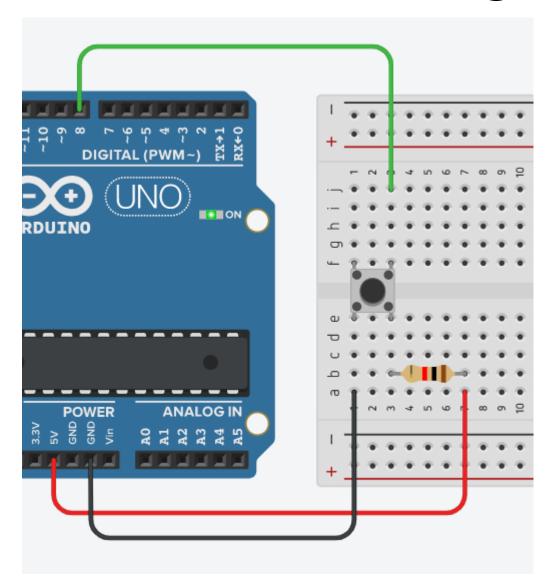




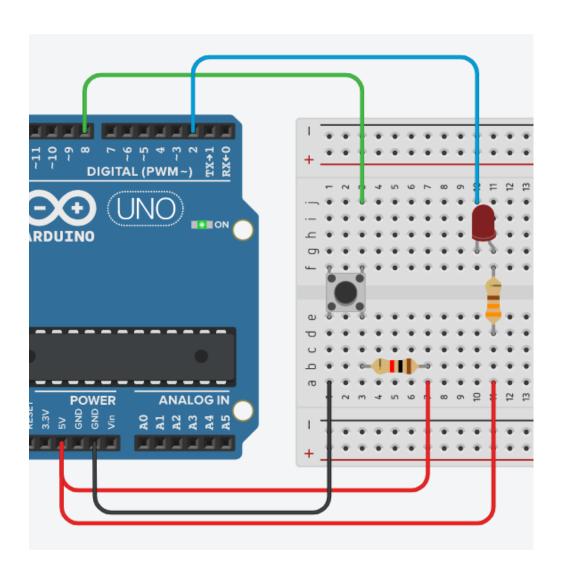




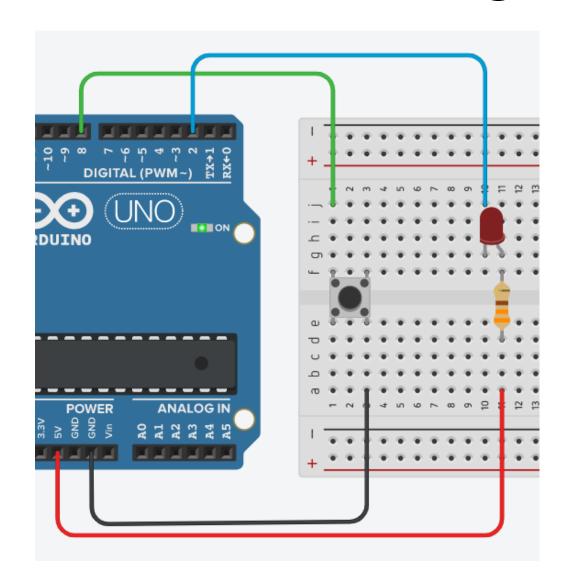


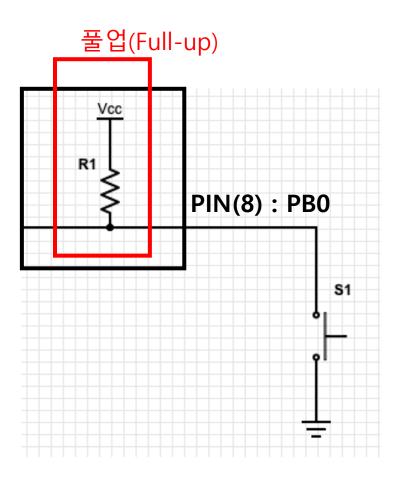


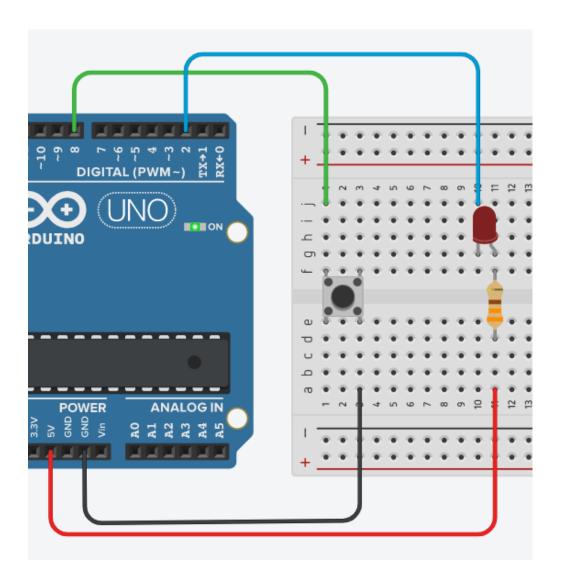
```
void setup()
 pinMode(8, INPUT) ;
 Serial.begin(9600);
void loop()
 int read = digitalRead(8);
 Serial.println(read);
```



```
void setup()
 pinMode(8, INPUT);
 pinMode(2, OUTPUT);
Serial.begin(9600);
void loop()
 Serial.println(PINB);
 if( digitalRead (8) == LOW )
  digitalWrite(2, LOW);
 else
  digitalWrite(2, HIGH);
```





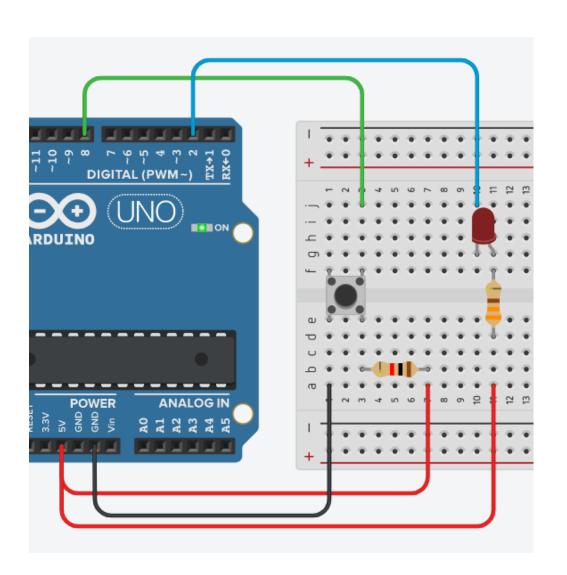


```
// C++ code
void setup()
 pinMode(8, INPUT PULLUP);
 pinMode(2, OUTPUT);
void loop()
 if( digitalRead (8) == LOW )
  digitalWrite(2, LOW);
 else
  digitalWrite(2, HIGH);
```

#### 마그네틱 도어센서 실험



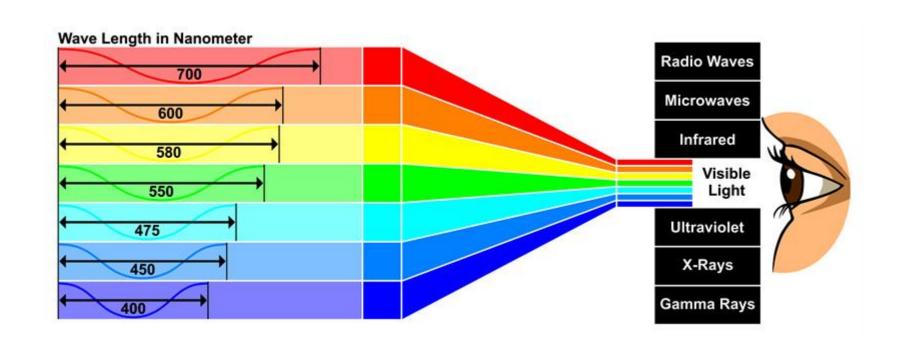
#### 마그네틱 도어센서 실험



```
void setup()
 pinMode(8, INPUT) ;
 pinMode(2, OUTPUT);
Serial.begin(9600);
void loop()
 Serial.println(PINB);
 if( digitalRead (8) == LOW )
  digitalWrite(2, LOW);
 else
  digitalWrite(2, HIGH);
```

#### 광센서를 이용하여 장애물(물체) 인식

• IR(적외선)을 이용하여 장애물 인식



#### 적외선 센서를 이용한 Line 추적 무인이동차

• 물류센터, 스마트펙토리, 스마트팜에서 물류를 자동으로 이동시 키기 위해 가장 많이 사용하는 방식

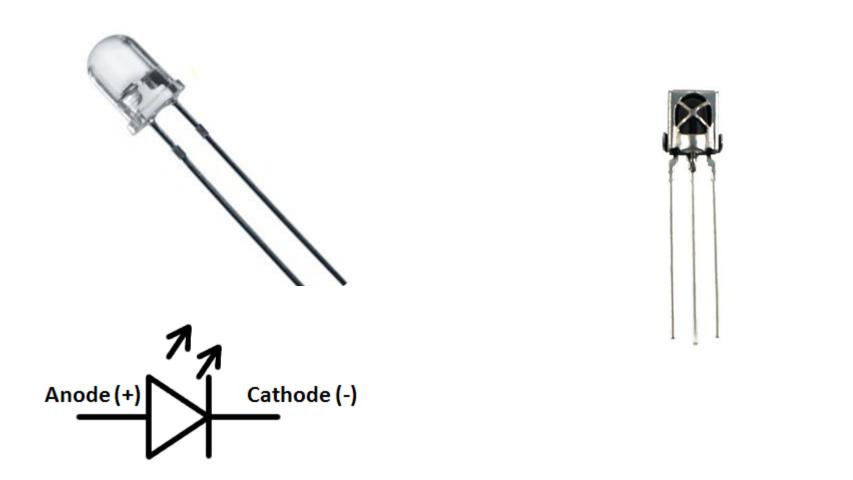




#### 광(IR, 레이저)센서를 이용한 생산라인의 생산품 관리



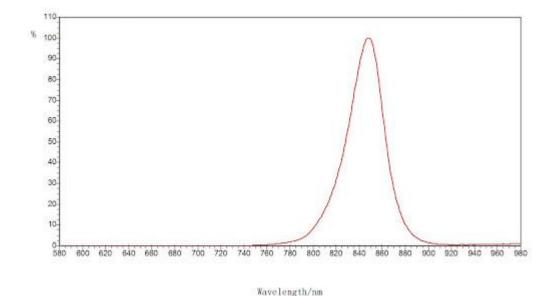
#### 적외선 발광 다이오드 및 수신 모듈



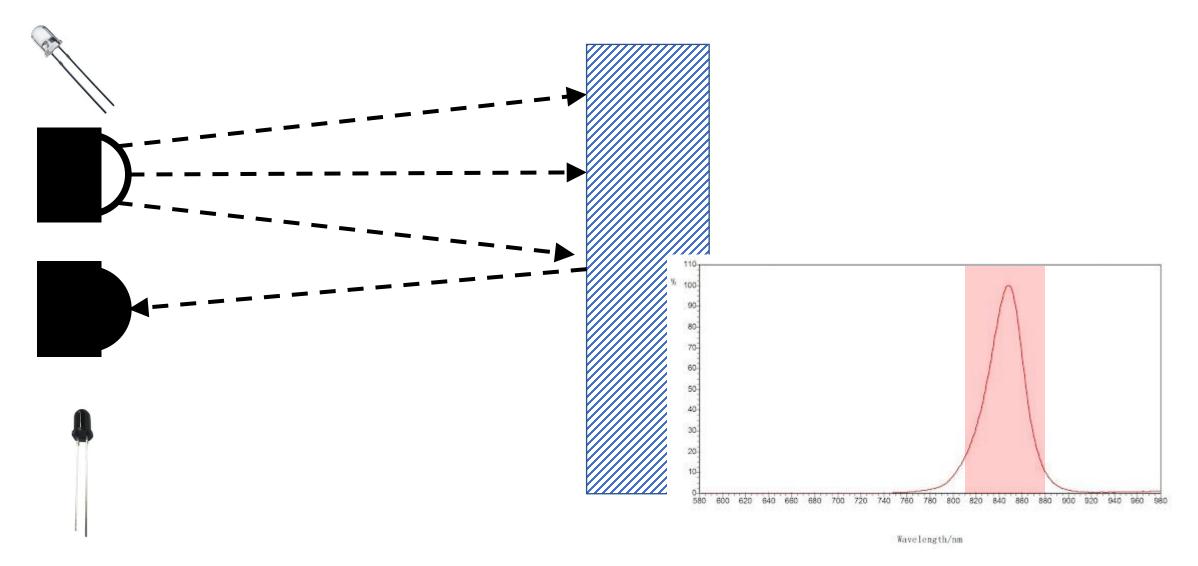
#### 적외선 발광 다이오드의 파장

• 840 nm

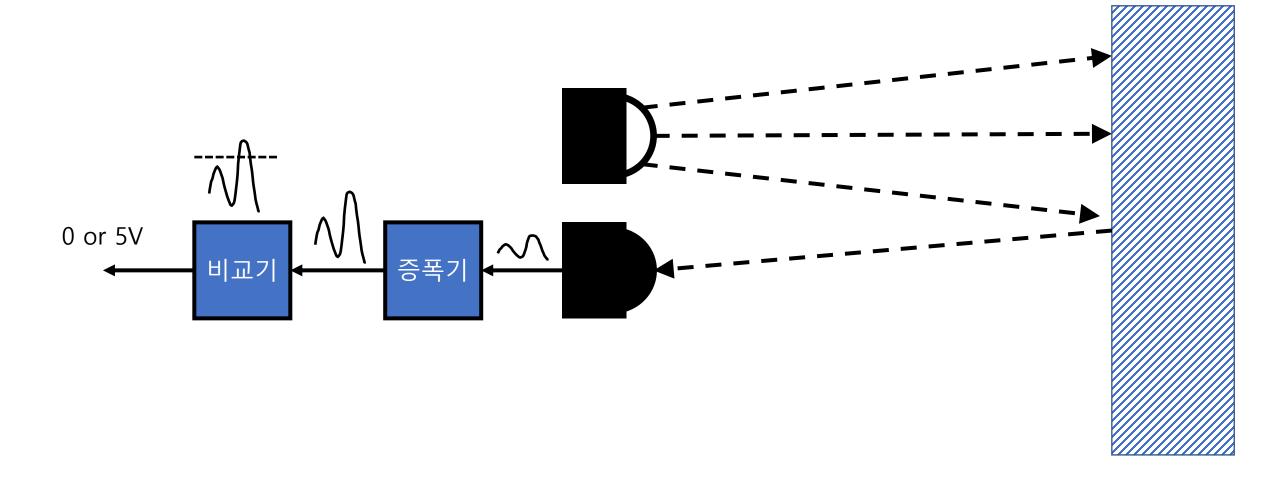




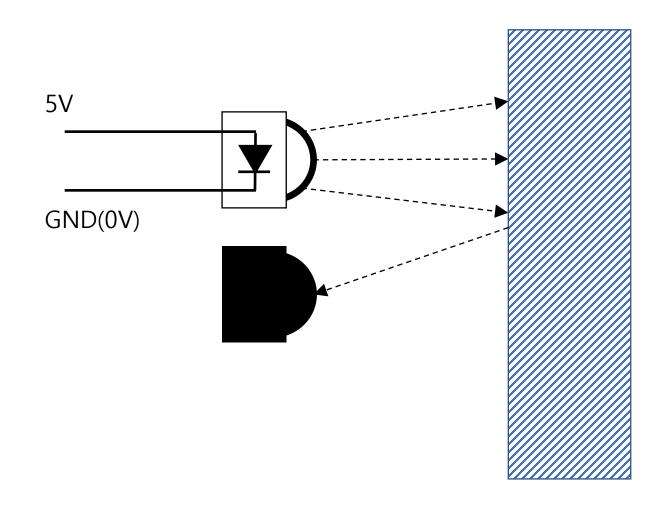
#### 적외선 센서를 이용한 장애물 인식



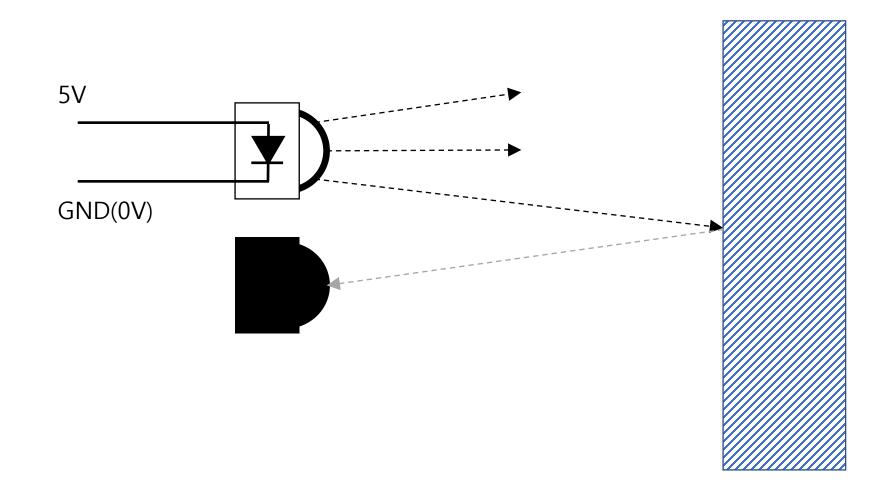
#### 적외선 센서를 이용한 장애물 인식



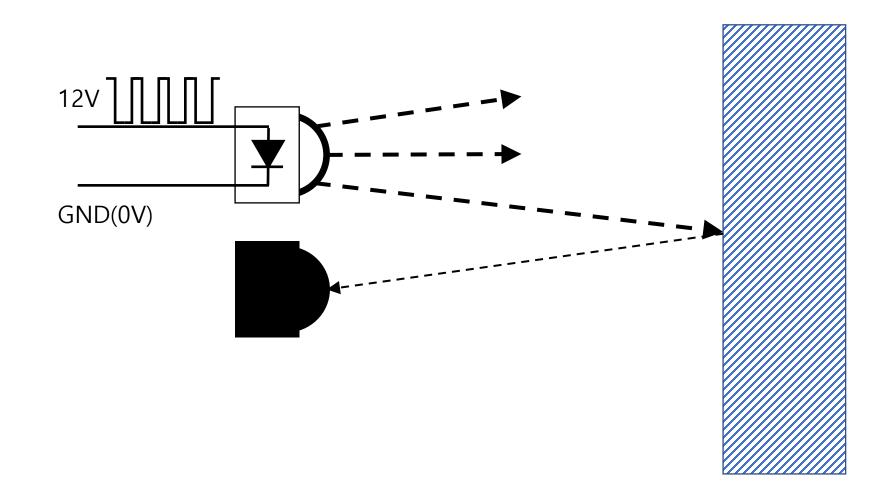
# 적외선 센서를 이용해 더 먼 거리의 장애물을 인식 하려면?



# 적외선 센서를 이용해 더 먼 거리의 장애물을 인식 하려면?



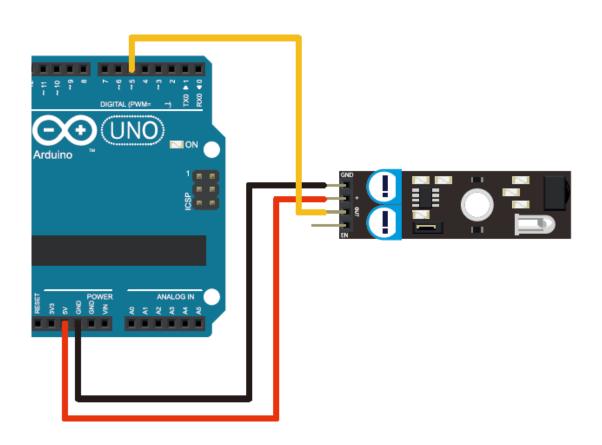
# 적외선 센서를 이용해 더 먼 거리의 장애물을 인식 하려면?



#### 적외선 센서 모듈 실험

• 적외선 센서 기반의 장애물 인식 실험

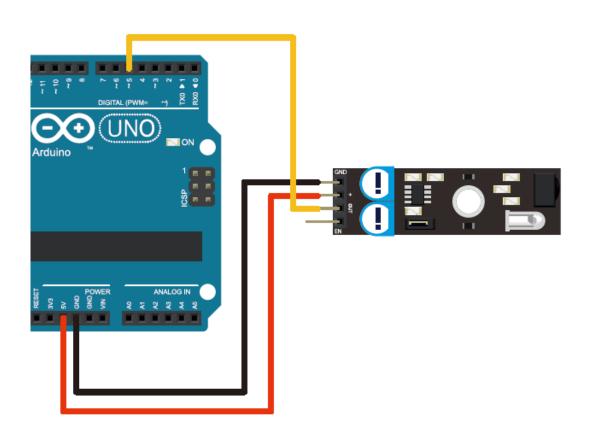




#### 적외선 센서 모듈 실험

• 적외선 센서 기반의 장애물 인식 실험

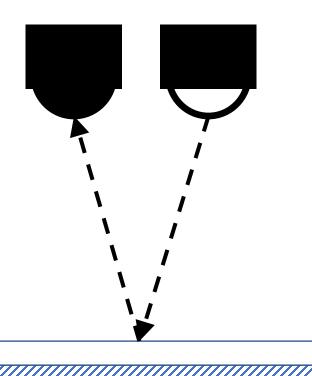
예제 6-1

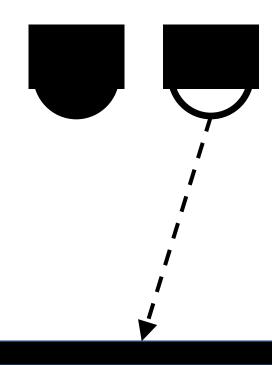


```
void setup() {
 // put your setup code here, to run once:
 Serial.begin(9600);
 pinMode(5, INPUT) ;
void loop() {
 // put your main code here, to run repeatedly:
 if( digitalRead(5) == LOW )
  Serial.println("Obstacle!") ;
 else
  Serial.println("Check Obstacle") ;
 delay(500);
```

#### 적외선 센서를 이용한 Line인식

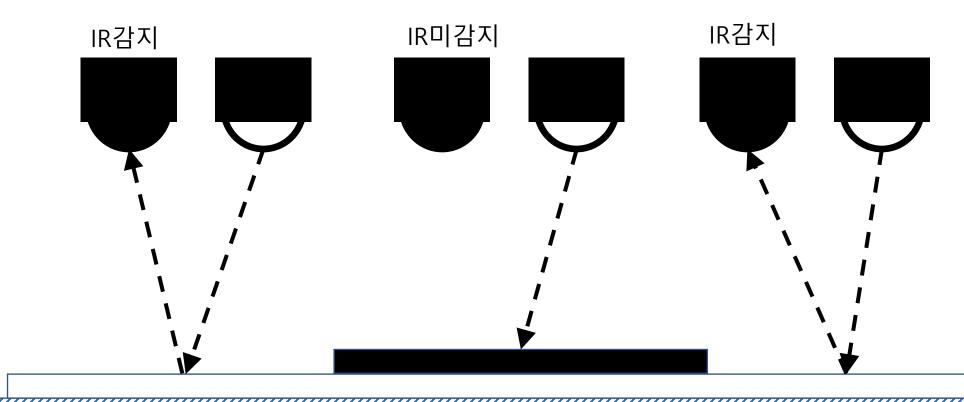
• 바닥의 검은선을 인식



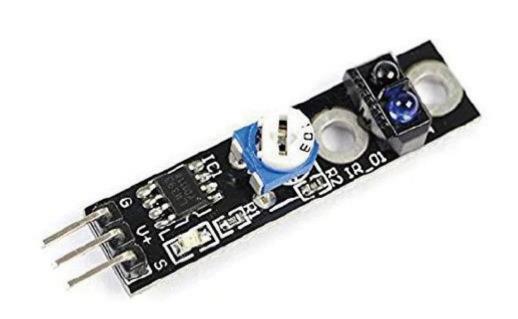


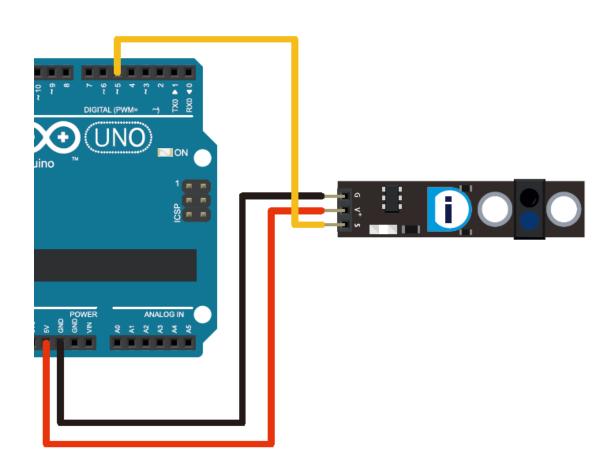
#### 적외선 센서를 이용한 Line인식

• 여러 개의 IR센서를 이용하여 바닥의 검은선의 위치를 인식

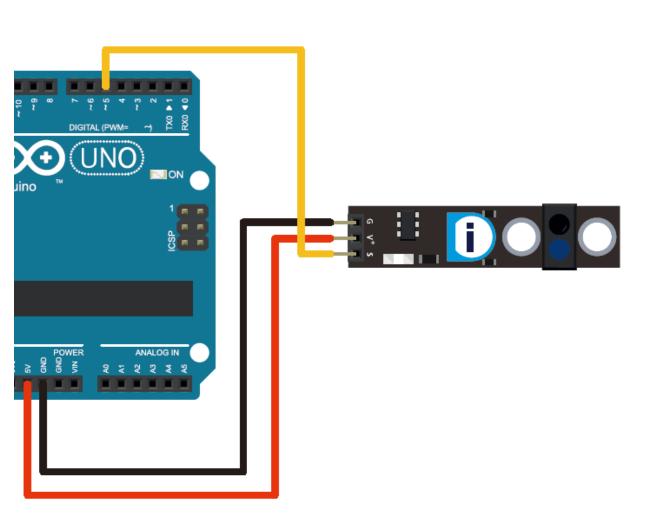


#### 적외선 감지 센서 실험





#### 적외선 라인감지 센서 실험



```
void setup()
 Serial.begin(9600);
 pinMode(5, INPUT) ;
void loop()
 if( digitalRead(5) == HIGH )
  Serial.println("Check Line!");
 else
   Serial.println("Line") ;
 delay(500);
```