|  |  |
| --- | --- |
| Lab Arduino and pop-bot: Week 4 SENSORS and motors | |
| Name: Group 5  เมธัส ธัมพาณิชย์สกุล  ธนกร สนิกวาที  หทัยชนก ชาวเมืองกรุง  ณัฐณิชา เกิดสวัสดิ์ | ID:  5710742049  5710742072  5710742080  5710742247 |
| 1. จุดประสงค์ | |
| * เข้าใจการทำงาน Sensor | |
| 1. GP2D120 infrared proximity sensor | |
| * ต่อ Sensor และใช้ตัวอย่างโปรแกรมหน้า 93 * วางวัตถุตัวอย่างที่ 5 10 15 20 25 CM อ่านค่าจากโปรแกรม  |  |  | | --- | --- | | ระยะ | ค่าที่อ่านได้ | | 5 | 450 | | 10 | 256 | | 15 | 174 | | 20 | 129 | | 25 | 105 |  * เปรียบเทียบผลที่ได้กับตารางหน้า 91 * จากผลการทดลองที่ได้พบว่าค่าที่ได้จากการทดลองกับตารางหน้า 91 จะได้ค่าของ A/D มีค่าใกล้เคียงกัน   อธิบายหลักการทำงาน   * เมื่อโรบอทเข้าใกล้วัตถุจะมีค่า A/D มากขึ้น และเมื่อออกห่างจะมีค่าน้อยลง | |