|  |  |
| --- | --- |
| Lab Arduino and pop-bot: Week 4 SENSORS and motors | |
| Name: | ID: |
| 1. จุดประสงค์ | |
| * เข้าใจการทำงาน Sensor | |
| 1. GP2D120 infrared proximity sensor | |
| * ต่อ Sensor และใช้ตัวอย่างโปรแกรมหน้า 93 * วางวัตถุตัวอย่างที่ 5 10 15 20 25 CM อ่านค่าจากโปรแกรม  |  |  | | --- | --- | | ระยะ | ค่าที่อ่านได้ | | 5 | 372 | | 10 | 242 | | 15 | 213 | | 20 | 130 | | 25 | 107 |  * เปรียบเทียบผลที่ได้กับตารางหน้า 91   **ค่อนข้างใกล้เคียง+/-ไม่เกิน10**   * อธิบายหลักการ :การยิงคลื่นอินฟาเรดอออกไปแล้วรับคลื่นที่สะท้อนกลับมาแล้วนำมาวัดระยะ | |