

3팀 아두이노 프로젝트

목차

01 | 작업 계기

02 | 작업 과정

03 | 작업물 설명

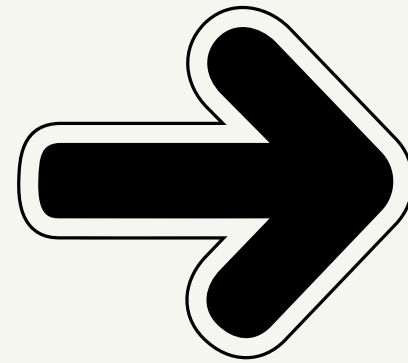
04 | 시현

01. 작업 계기

곤란한 순간?

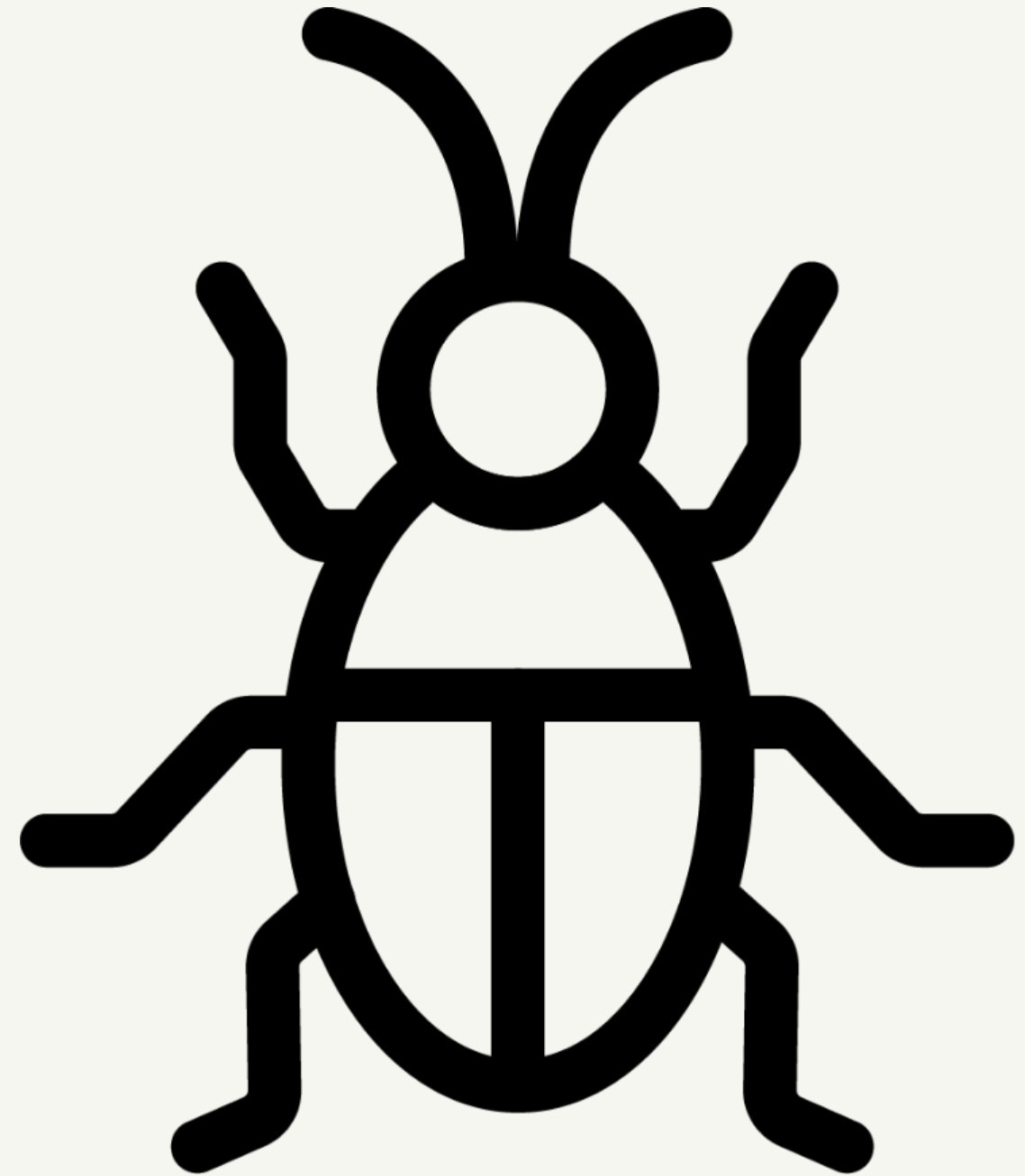
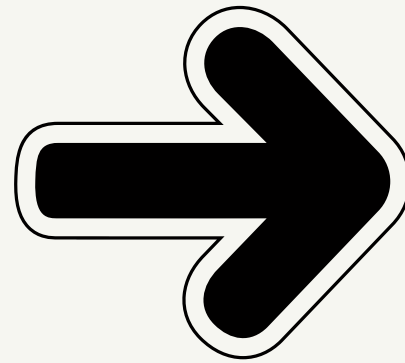
01. 작업 계기

곤란한 순간?

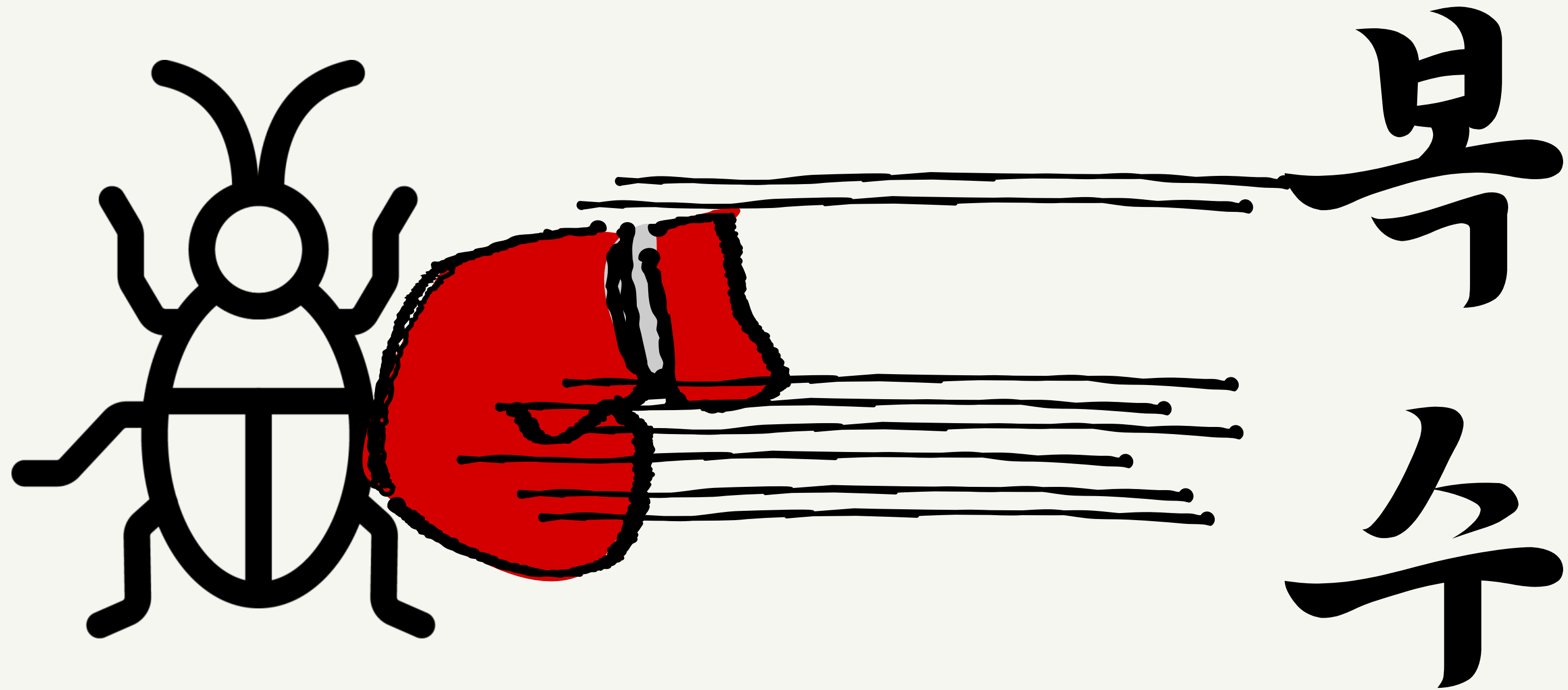


01. 작업 계기

곤란한 순간?



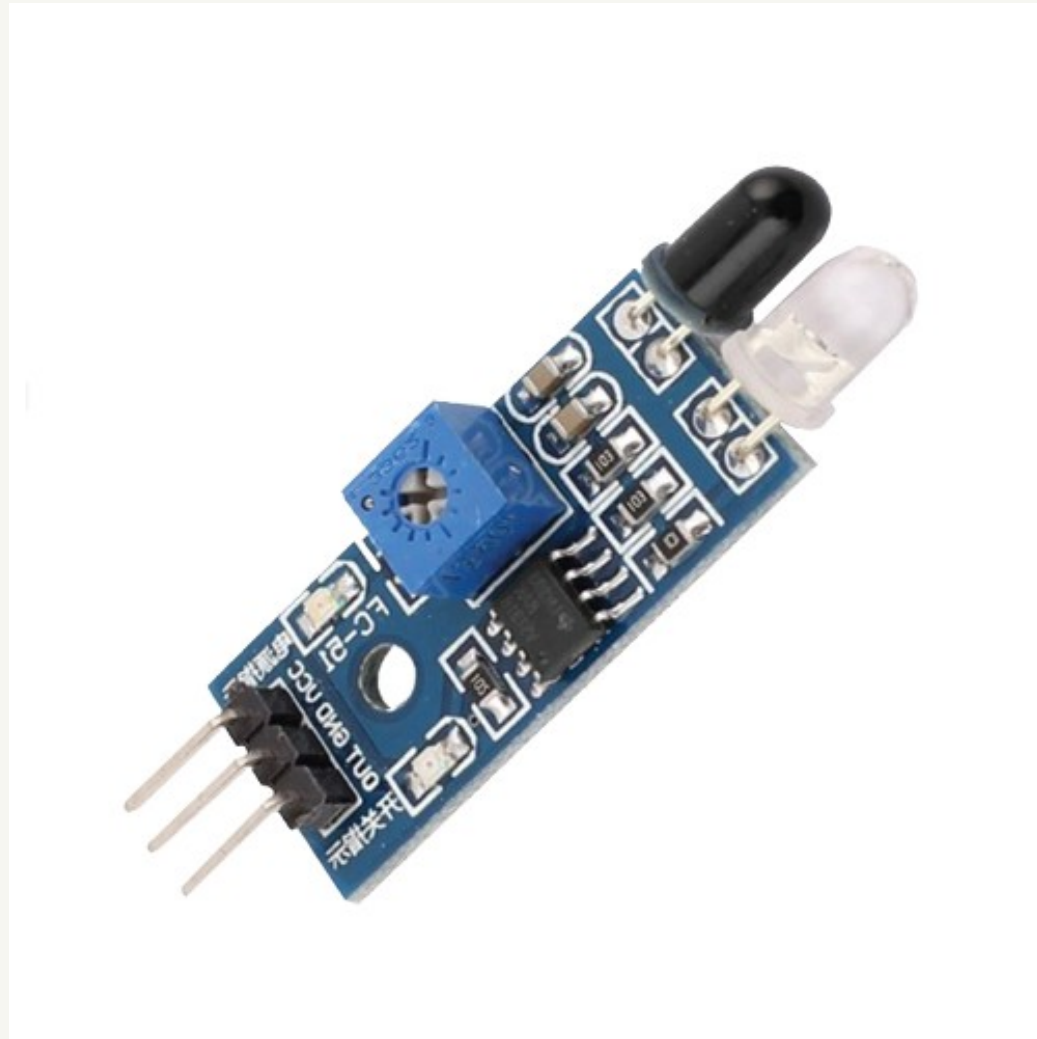
01. 작업 계기



01. 작업 계기



02. 작업 과정



적외선 센서

벌레를 감지하는 역할을
합니다!

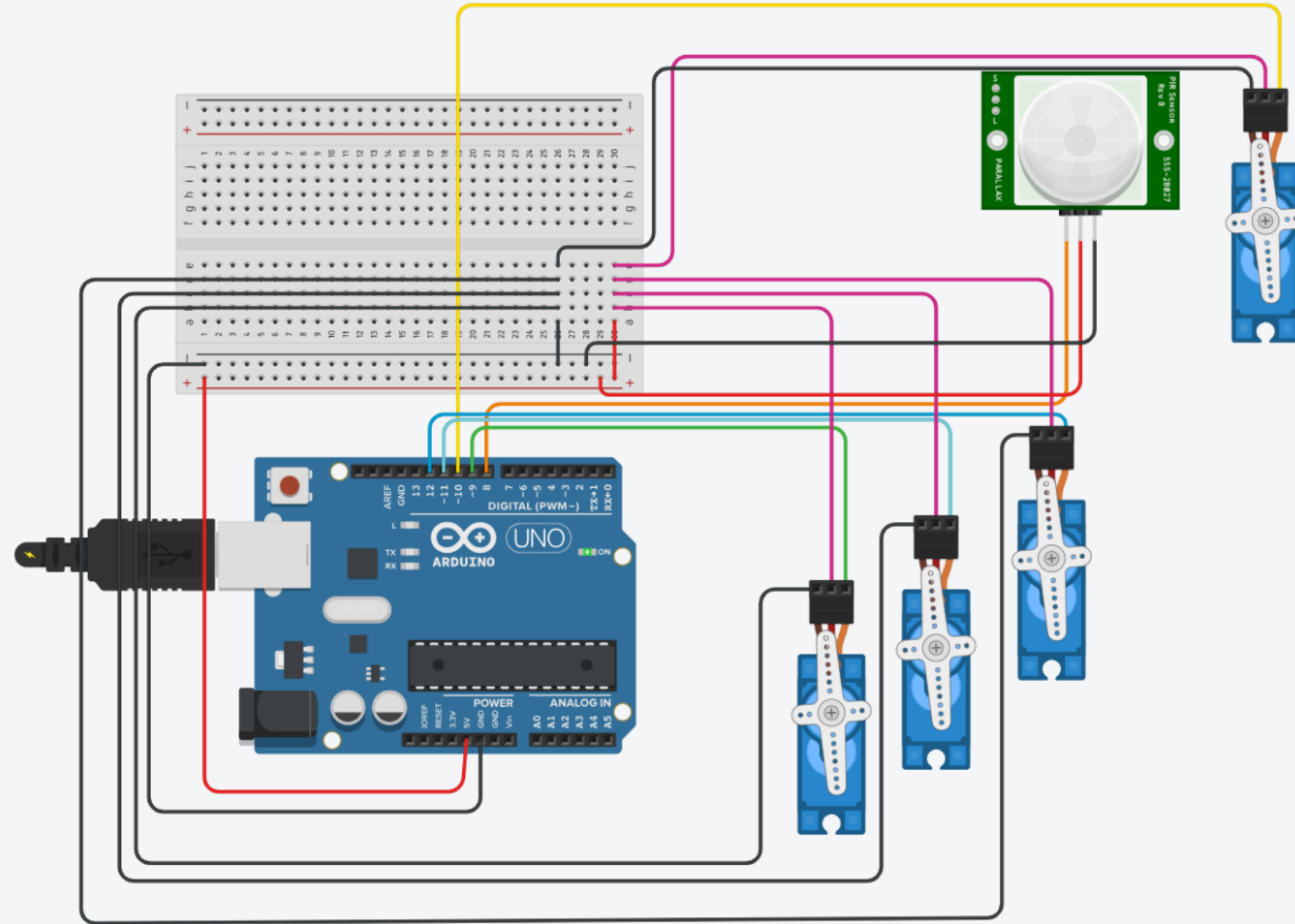
02. 작업 과정



서보 모터

벌레를 파는 데에
도움을 줍니다!

03. 작업물 설명



※팅커카드에 적외선 센서가 없어 PIR센서로 대체 했습니다.

03. 작업물 설명

```
#include <Servo.h>
Servo A; //모터 A
Servo B; //모터 B(물체를 붙잡는 역할)
Servo C; //모터 C
Servo D; //모터 D

int sensor = 8; //적외선 센서(8번 핀)
int val = 0; //센서 값
```

```
void setup() {
  Serial.begin(9600);
  pinMode(sensor, INPUT);
  A.attach(9); //A-9번 핀
  B.attach(10); //B-10번 핀
  C.attach(11); //C-11번 핀
  D.attach(12); //D-12번 핀 }
```

03. 작업물 설명

```
void loop() {  
  val = digitalRead(sensor); //신호 값 읽기  
  if(val == HIGH){
```

```
//만약 물체가 감지되면  
(PIR센서는 high, 적외선 센서는 low)
```

```
    B.write(180); //B모터로 물체를 붙잡는다  
    Serial.println("high");
```

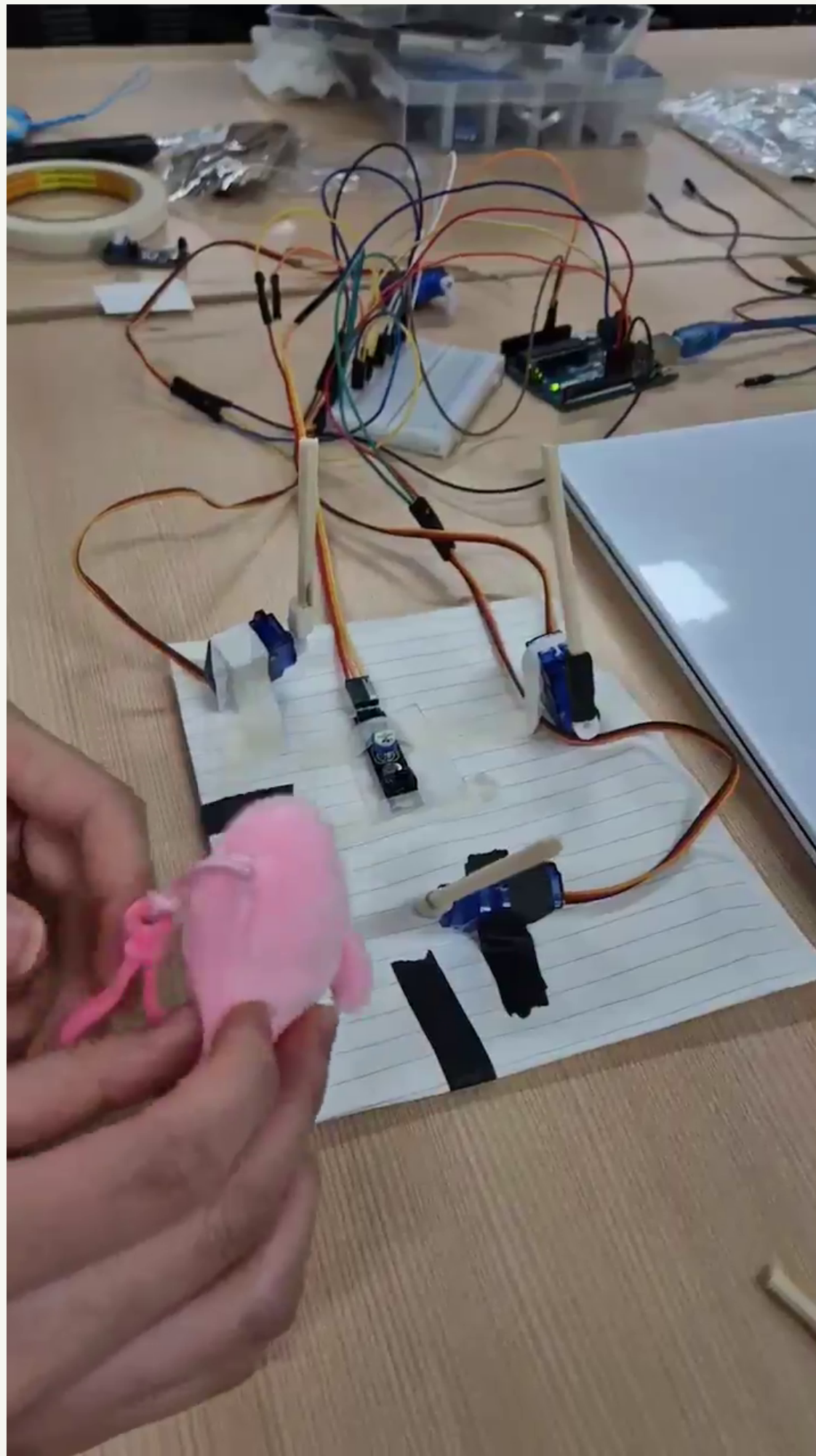
```
    A.write(90); //A모터로 때린다  
    delay(100);  
    A.write(0);  
    delay(100);
```

```
    C.write(90); //C모터로 때린다  
    delay(200);  
    C.write(0);  
    delay(100);
```

```
    D.write(90); //D모터로 때린다  
    delay(200);  
    D.write(0);  
    delay(100);    }
```

```
  } else{ //물체가 사라지면  
    B.write(0);  
    //B모터의 위치를 원래대로 되돌린다  
  } //다른 모터는 더 이상 움직이지 않는다  
}
```

04. 시현



감사합니다!