Test Rapport:

Bij het binnenkrijgen van de sensor ben ik bezig geweest met het testen van de VL53L0x laser ranging sensor. De eerste test verliep goed ik wou ervoor zorgen dat de sensor de constante afstand zou meten tot en bepaald object en dat ging goed. Ik ben ook gaan testen of de afstand berekening van de sensor aangepast zou worden als ik er met mijn hand langs de sensor zou gaan en dat pakte de sensor goed op want de afstand die werd veel kleiner op dat moment. Ik ben bezig geweest met het testen van de output(Led Strip) verandering bij verandering van de afstand van de sensor dus wat ik heb gedaan is als de afstand groter is dan 400mm dan is de kleur van de led strip rood en als de afstand kleiner is dan 400mm dan veranderd de kleur van de led strip naar groen, dat ging ik testen door met mijn hand er langs te gaan en de sensor detecteerde het en veranderden de kleuren bij het meten van de afstand. Ik ben de sensor gaan testen in een bak om te kijken of ik het zelfde resultaat zou krijgen en het resultaat was goed want alles ging zoals het zou moeten gaan. Uiteindelijk was het mogelijk om te testen in onze ruimte maar ben ik op het laatste moment geconfronteerd met een andere opvangbak van origineel rechthoekig naar soort ronde vorm met daarin nog een paal in het midden. Ik ben bezig geweest met het onderzoeken of een 2e I2C TOF sensor gebruikt kon worden, in principe kan dit, echter uit documentatie en gebrek aan tijd was het niet goed op te maken hoe ik het I2C adres van de 2e sensor kon aanpassen. Uiteindelijk geïmproviseerd door aan 1 zijde van de bak de sensor te plaatsen. Er was wel een probleem bij het ingooien van plastic flesje als de animatie bezig was mist de computer de ingegooide flesjes, ligt deels aan sensor, maar voornamelijk aan de tijd die wordt besteed aan de led animatie. Als je infrarood onderbrekingssensor zou gebruiken gekoppeld aan een INTERRUPT kan je het missen van de flessen voorkomen.