

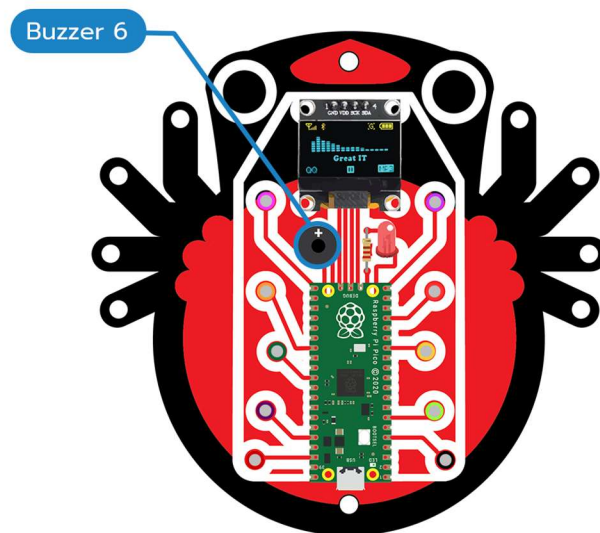
2. Buzzer

เตรียมอุปกรณ์

- Spidey
- Buzzer Active (อยู่บนบอร์ด Spidey แล้ว)

การเชื่อมต่อ

- ยังไม่มีการต่อเซ็นเซอร์แยก เป็นการทดสอบ Buzzer บนบอร์ดของ Spidey



การโค้ด

```
import utime #ทดสอบ buzzer
from machine import Pin

buzzer = Pin(6, Pin.OUT)

while True:
    buzzer.high()
    utime.sleep(1)
    buzzer.low()
    utime.sleep(1)
```

อธิบายโค้ด

โค้ด Python ที่ใช้เพื่อทดสอบ Buzzer โดยใช้โมดูล `utime` และ `machine` ใน MicroPython:

1. **`import utime`:** นำเข้าโมดูล `utime` เพื่อใช้งานฟังก์ชัน `sleep` ในการหน่วงเวลา
2. **`from machine import Pin`:** นำเข้าโมดูล `Pin` จากไลบรารี `machine` เพื่อใช้งานขาของอุปกรณ์ฮาร์ดแวร์
3. **`buzzer = Pin(6, Pin.OUT)`:** กำหนดขาของ Buzzer ที่เชื่อมต่อกับขา 6 และตั้งโหมดขาเป็น `OUTPUT`
4. **`while True::`** เริ่มลูปทำงานตลอดเวลา
5. **`buzzer.high()`:** กำหนดค่าให้ขา Buzzer เป็นสถานะสูง (เปิด Buzzer)
6. **`utime.sleep(1)`:** หน่วงเวลาไว้ 1 วินาที
7. **`buzzer.low()`:** กำหนดค่าให้ขา Buzzer เป็นสถานะต่ำ (ปิด Buzzer)
8. **`utime.sleep(1)`:** หน่วงเวลาไว้ 1 วินาที

โค้ดนี้จะทำให้ Buzzer ที่เชื่อมต่อกับขา 6 เปิด-ปิดตลอดเวลา โดยมีเวลาหน่วงระหว่างการเปิด-ปิดเป็น 1 วินาที