

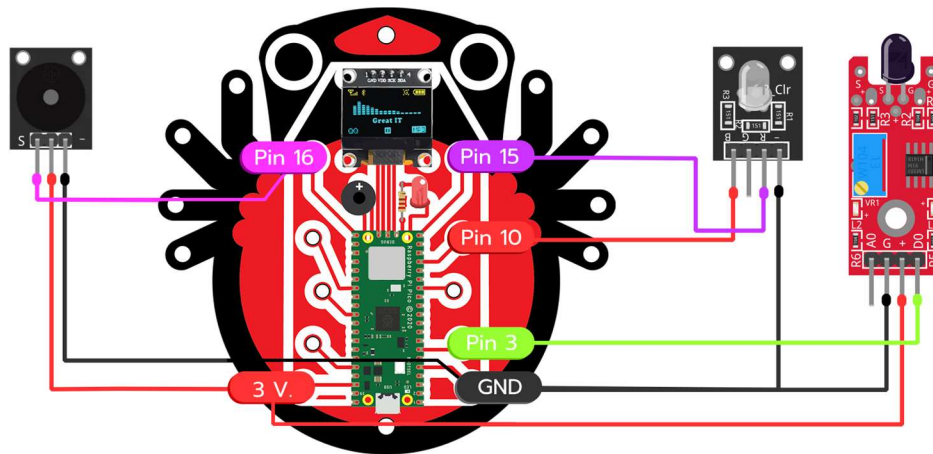
11. frame detector sensor if detect Buzzer Passive and RGB turn on show in OLED

เตรียมอุปกรณ์

- Spidey
- OLED (บนบอร์ด Spidey)
- frame detector sensor
- Buzzer Passive
- RGB

การเชื่อมต่อ

- เริ่มต้น ต่อสายขา GND หรือ ขากราวด์ ของ เซนเซอร์วัดไฟกับสไปดี้ ที่ขา ลบ
 - ต่อขา บวก ของ เซนเซอร์เข้ากับ สไปดี้ ที่ขา บวก
 - ตัวเซนเซอร์จะคล้ายกับ เซนเซอร์วัดฝน แต่เซนเซอร์ วัดไฟ ตัวนี้เราจะใช้ Digital และปรับค่าความเข้มข้นของแสงที่ตัวเซนเซอร์แทน เพื่อให้ง่ายต่อการใช้งาน โดยให้ต่อเซนเซอร์เข้ากับพินที่ 3 ของสไปดี้
 - Buzzer แบบ Passive โดยต่อขาที่ 16 ของสไปดี้
 - โดยโปรเจกต์นี้เราเพิ่ม การแจ้งเตือนให้ชัดเจนขึ้นอีกโดยการเพิ่ม RGB เข้ามา และ ขา R หรือ Red ของ RGB ต่อขา 15 และ B ต่อที่ขา 10 ของสไปดี้
- *สามารถใช้ Traffic light แทน RGB ได้



การโค้ด

```
from machine import Pin
from machine import I2C
import ssd1306
from time import sleep
from machine import PWM
import time

pIn3=Pin(3, Pin.IN, Pin.PULL_UP)

def gpio_set(pin,value):
    if value >= 1:
        Pin(pin, Pin.OUT).on()
    else:
        Pin(pin, Pin.OUT).off()

while True:
    i2c=I2C(0, scl=Pin(1), sda=Pin(4))
    oled_width = 128
    oled_height = 64
    oled = ssd1306.SSD1306_I2C(oled_width, oled_height, i2c)
    oled.text((''.join([str(x) for x in ['frame', ' : ',
pIn3.value()]])), 40, 47)
    oled.show()
    if (pIn3.value()) == 0:
        pwm15 = PWM(Pin(16)) #buzzer
        pwm15.freq(1000)
```

```

    pwm15.duty_u16(1000)
    gpio_set((10), True) #RGB
    gpio_set((15), False) #RGB
    time.sleep(1)
else:
    pwm15 = PWM(Pin(16)) #buzzer
    pwm15.freq(1000)
    pwm15.duty_u16(0)
    gpio_set((15), False) #RGB
    gpio_set((10), True) #RGB
oled.fill(0)
time.sleep(1)

```

อธิบายโค้ด

โค้ดดังกล่าวเพิ่มการควบคุมสีของ LED RGB เพิ่มเติม

1. นำเข้าโมดูล Pin, I2C, ssd1306, sleep, PWM และ time.
2. กำหนดขา GPIO 3 เป็นขานำเข้าแบบ Pull-up ซึ่งเป็นขาที่ใช้ตรวจสอบสถานะของเฟรม:
 - `pIn3 = Pin(3, Pin.IN, Pin.PULL_UP)`
3. กำหนดฟังก์ชัน `gpio_set()` เพื่อควบคุมสถานะของขา GPIO ให้เป็นสูงหรือต่ำ:
 - `def gpio_set(pin, value)::` ประกาศฟังก์ชัน `gpio_set()` รับพารามิเตอร์ `pin` และ `value`.
 - `if value >= 1::` ตรวจสอบค่า `value` ว่ามากกว่าหรือเท่ากับ 1 หรือไม่.
 - `Pin(pin, Pin.OUT).on():` กำหนดขา GPIO ให้เป็นสูง.
 - `else::` กรณีค่า `value` น้อยกว่า 1.
 - `Pin(pin, Pin.OUT).off():` กำหนดขา GPIO ให้เป็นต่ำ.
4. เริ่มต้นการทำงานในลูป `while True::`
5. สร้างอ็อบเจกต์ I2C สำหรับการเชื่อมต่อกับหน้าจอ OLED:
 - `i2c = I2C(0, scl=Pin(1), sda=Pin(4))`
6. กำหนดขนาดของหน้าจอ OLED:
 - `oled_width = 128`
 - `oled_height = 64`
7. สร้างอ็อบเจกต์ SSD1306_I2C สำหรับการควบคุมหน้าจอ OLED:
 - `oled = ssd1306.SSD1306_I2C(oled_width, oled_height, i2c)`
8. แสดงผลสถานะของเฟรมบนหน้าจอ OLED:

- `oled.text(''.join([str(x) for x in ['frame', ' : ', pin3.value()]]), 40, 47):` สร้างข้อความที่แสดงสถานะของเฟรมโดยใช้ค่าจากการอ่านขา GPIO 3 และแสดงผลที่พิกัด (40, 47) บนหน้าจอ OLED.

9. แสดงหน้าจอ OLED ที่มีข้อความและสถานะของเฟรม:

- `oled.show()`

10. ตรวจสอบสถานะของเฟรม:

- `if (pin3.value()) == 0::` ตรวจสอบว่าค่าที่อ่านจากขา GPIO 3 เป็น 0 หรือไม่.
 - `pwm15 = PWM(Pin(15)):` สร้างอ็อบเจกต์ PWM สำหรับควบคุมขา GPIO 15 (Buzzer).
 - `pwm15.freq(1000):` ตั้งค่าความถี่ให้เป็น 1000 Hz.
 - `pwm15.duty_u16(1000):` ตั้งค่า Duty Cycle เป็น 1000.
 - `gpio_set((13), True):` เปิด LED RGB โดยกำหนดขา GPIO 13 เป็นสูง (สีแดง).
 - `gpio_set((14), False):` ปิด LED RGB โดยกำหนดขา GPIO 14 เป็นต่ำ (สีเขียว).
 - `time.sleep(1):` หน่วงเวลา 1 วินาที.
- `else::` กรณีค่าที่อ่านจากขา GPIO 3 ไม่ใช่ 0.
 - `pwm15 = PWM(Pin(15)):` สร้างอ็อบเจกต์ PWM สำหรับควบคุมขา GPIO 15 (Buzzer).
 - `pwm15.freq(1000):` ตั้งค่าความถี่ให้เป็น 1000 Hz.
 - `pwm15.duty_u16(0):` ตั้งค่า Duty Cycle เป็น 0.
 - `gpio_set((13), False):` ปิด LED RGB โดยกำหนดขา GPIO 13 เป็นต่ำ (สีแดง).
 - `gpio_set((14), True):` เปิด LED RGB โดยกำหนดขา GPIO 14 เป็นสูง (สีเขียว).

11. เตรียมหน้าจอ OLED สำหรับแสดงข้อมูลถัดไป:

- `oled.fill(0):` เตรียมหน้าจอ OLED โดยล้างสีดำทั้งหน้าจอ.

12. หน่วงเวลา 1 วินาที:

- `time.sleep(1)`