

PROJECT:ΔΙΑΔΡΑΣΤΙΚΟΣ ΔΕΙΝΟΣΑΥΡΟΣ

Συντελεστές: Νικολόπουλος Πέτρος-Παύλος
Αναστασάκη Ελευθερία
Γιαννοπούλου Κλώντια
Αυγερινού Χριστίνα
Αμιράλη Λυδία

Περιγραφή έργου

- ▣ Κατασκευάσαμε έναν δεινόσαυρο που όποτε χτυπάμε τα χέρια μας θα κρατάει έναν ανεμιστήρα που θα περιστρέφεται.

Υλικά που χρησιμοποιήσαμε

- ▣ Ένα πλαστικό παιχνίδι δεινοσαύρου.
- ▣ Ένα μηχανισμό με μοτεράκι
- ▣ Ένα αισθητήρα ήχου
- ▣ Ένα arduino
- ▣ Ένας ανεμιστήρας

Κώδικας

microphone_v1

Παρακολουθώ συνεχώς το επίπεδο ήχου και ενεργοποιώ τον δεινόσαυρο όταν ξεπεραστεί η τιμή κατοφλιου

```
microphone_v1 | Arduino 10.5
Αρχείο Επεξεργασία Σχέδιο Εργαλεία Βοήθεια

microphone_v1
/*
 AnalogReadSerial
 Reads an analog input on pin 0, prints the result to the serial monitor.
 Attach the center pin of a potentiometer to pin A0, and the outside pins to +5V and ground.

 This example code is in the public domain.
 */

int tranquility_level;

// the setup routine runs once when you press reset:
void setup() {
 // initialize serial communication at 9600 bits per second:
 Serial.begin(9600);
 //analogReference(EXTERNAL);
 analogReference(EXTERNAL);

 Serial.println();
 Serial.println();

 int i, sum=0;
 for(i=0; i<100; i++)
 {
  sum = sum + analogRead(A0);
  delay(1);
 }
 tranquility_level = sum/100;
 Serial.println(tranquility_level);
 Serial.println();
 delay(5000);
}

// the loop routine runs over and over again forever:
void loop() {
 // read the input on analog pin 0:
 int sensorValue = analogRead(A0);
 // print out the value you read:
 Serial.println(sensorValue);
 delay(1); // delay in between reads for stability

 if (sensorValue > tranquility_level + 10) Serial.println("OUGR !!!"); delay(1000);
}
```

