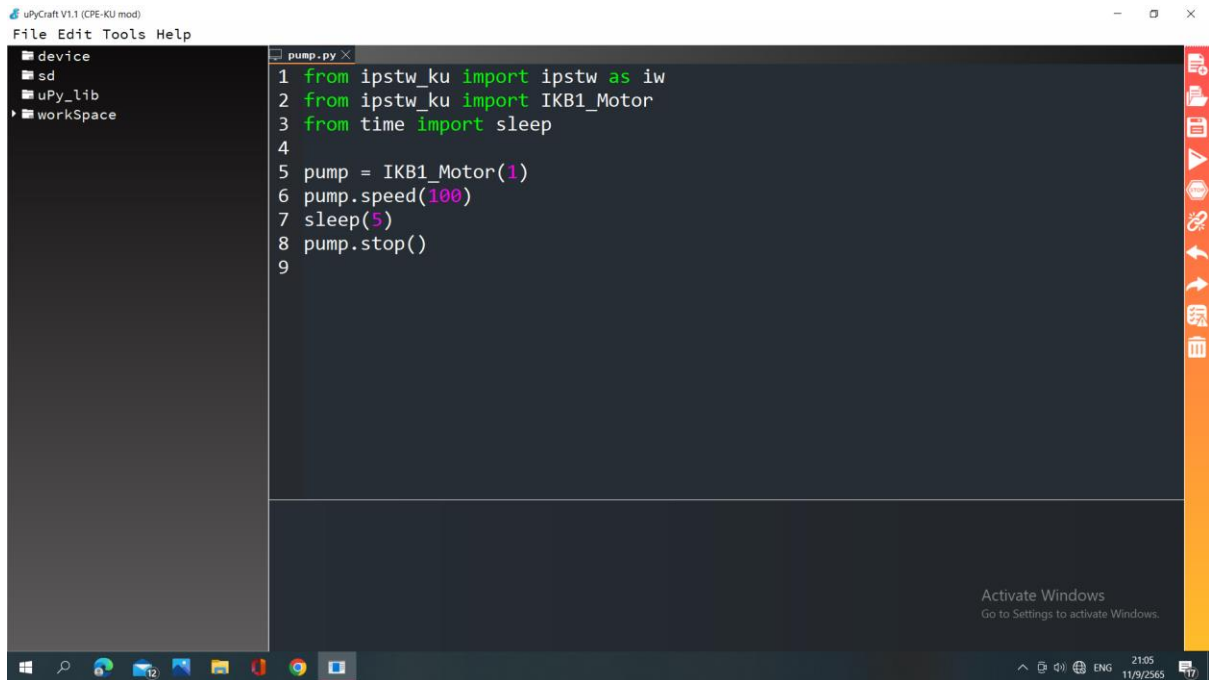


การเขียนโปรแกรมเชื่อมต่อปั้มน้ำ



```
uPyCraft V1.1 (CPE-KU mod)
File Edit Tools Help

device
├── sd
├── uPy_lib
└── workSpace

pump.py
1 from ipstw_ku import ipstw as iw
2 from ipstw_ku import IKB1_Motor
3 from time import sleep
4
5 pump = IKB1_Motor(1)
6 pump.speed(100)
7 sleep(5)
8 pump.stop()
9

Activate Windows
Go to Settings to activate Windows.

2105
11/9/2565
```

1. `from ipstw_ku import ipstw as iw`

โมดูลของ IPST-WiFi

2. `from ipstw_ku import IKB1_Motor`

โมดูลการเชื่อมต่อของแผงวงจร

3.from time import sleep

โมดูลของเวลาที่ต้องการใช้คือ import sleep

4.

5.pump = IKB1_Motor(1)

กำหนดการเชื่อมต่อ Pin ที่ 1 ในบอร์ด IKB1

6.pump.speed(100)

ปั้มน้ำทำงานความเร็ว 100

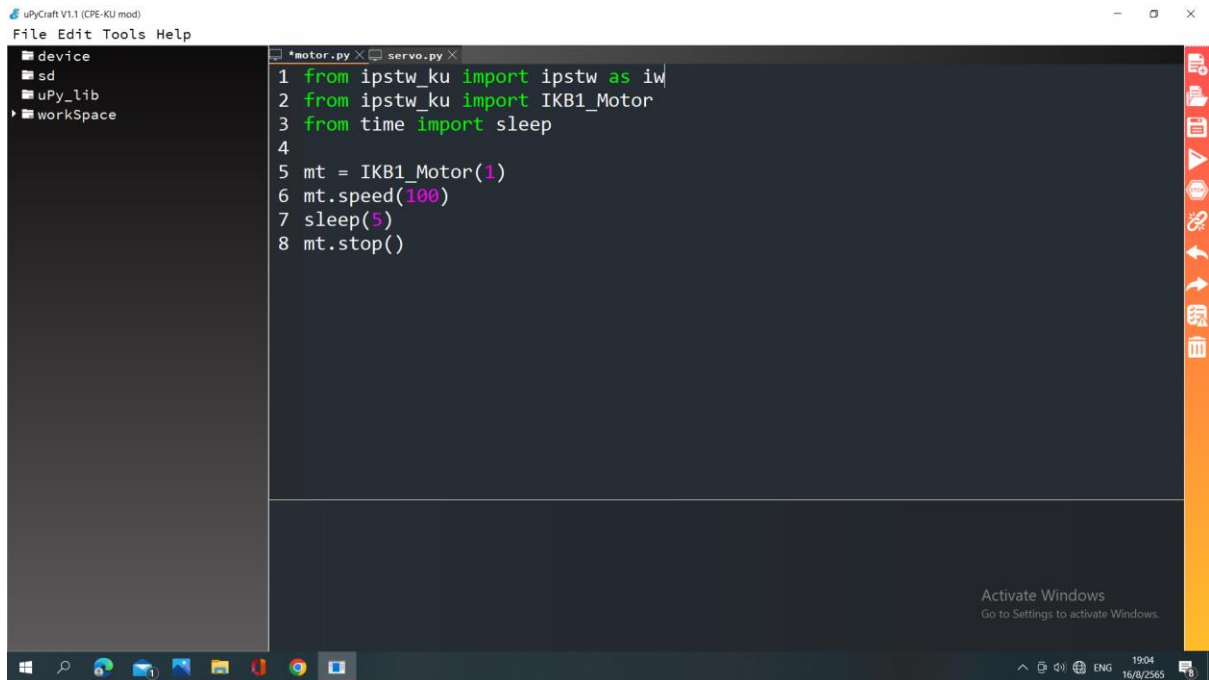
7.sleep(5)

กำหนดการหน่วงเวลา 5 วินาที

8.pump.stop()

ปั้มน้ำหยุดทำงาน

การเขียนโปรแกรมเชื่อมต่อมอเตอร์



```
uPyCraft V1.1 (CPE-KU mod)
File Edit Tools Help

device
├── sd
├── uPy_lib
└── workspace

*motor.py x servo.py x
1 from ipstw_ku import ipstw as iw
2 from ipstw_ku import IKB1_Motor
3 from time import sleep
4
5 mt = IKB1_Motor(1)
6 mt.speed(100)
7 sleep(5)
8 mt.stop()

Activate Windows
Go to Settings to activate Windows.

1904
16/8/2565
```

1. `from ipstw_ku import ipstw as iw`

โมดูลของ IPST-WiFi

2. `from ipstw_ku import IKB1_Motor`

โมดูลการเชื่อมต่อของแผงวงจร

3. `from time import sleep`

โมดูลของเวลาที่ต้องการใช้คือ `import sleep`

4.

5.`mt = IKB1_Motor(1)`

กำหนดการเชื่อมต่อ Pin ที่ 1 ในบอร์ด IKB1

6.`mt.speed(100)`

มอเตอร์หมุนความเร็ว 100

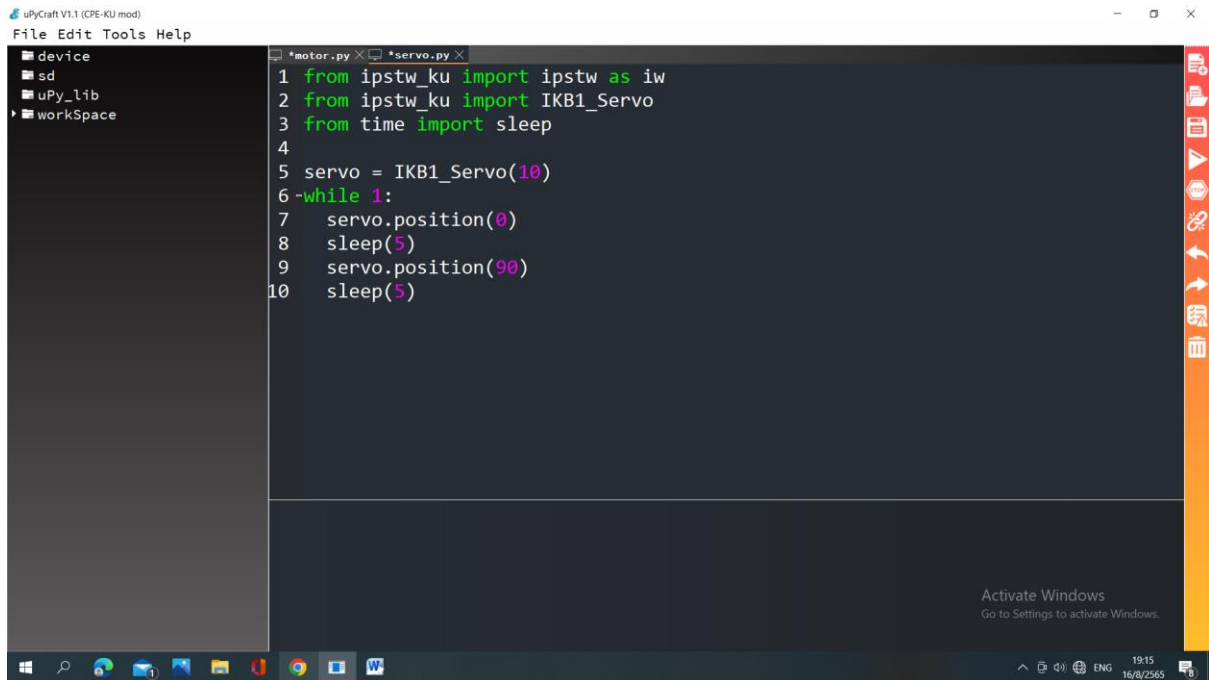
7.`sleep(5)`

กำหนดการหน่วงเวลา 5 วินาที

8.`mt.stop()`

มอเตอร์หยุดทำงาน

การเขียนโปรแกรมเชื่อมต่อเซอร์โวมอเตอร์



```
uPyCraft V1.1 (CPE-KU mod)
File Edit Tools Help

device
├── sd
├── uPy_lib
└── workSpace

*motor.py × *servo.py ×
1 from ipstw_ku import ipstw as iw
2 from ipstw_ku import IKB1_Servo
3 from time import sleep
4
5 servo = IKB1_Servo(10)
6 while 1:
7     servo.position(0)
8     sleep(5)
9     servo.position(90)
10    sleep(5)

Activate Windows
Go to Settings to activate Windows.

19:15
16/8/2565
```

1. `from ipstw_ku import ipstw as iw`

โมดูลของ IPST-WiFi

2. `from ipstw_ku import IKB1_Servo`

โมดูลการเชื่อมต่อของแผงวงจร

3. `from time import sleep`

โมดูลของเวลาที่ต้องการใช้คือ `import sleep`

4.

5. `servo = IKB1_Servo(10)`

กำหนดการเชื่อมต่อ Pin ที่ 10 ในบอร์ด IKB1

6. `while 1:`

ถ้าคำสั่งเป็นจริง แผลงวงจรจะรันต่อไปเรื่อยๆ โดยใช้คำสั่ง `While`

7. `servo.position(0)`

Servo อยู่ในตำแหน่ง 0 องศา

8. `sleep(5)`

กำหนดการหน่วงเวลา 5 วินาที

9. `servo.position(90)`

Servo อยู่ในตำแหน่ง 90 องศา

10. `sleep(5)`

กำหนดการหน่วงเวลา 5 วินาที