



課程編號:CDI020180945

Using Single-Board Computers in Teaching Programming in Computer Subjects

在電腦科目中利用單板機電腦教授程式編寫

Date 日期 : 9/5/2018 (Wednesday/星期三) Time 時間 : 2 p.m. – 4:45 p.m. Venue 地點 : Computer Room , Yan Chai Hospital Lan Chi Pat Memorial Secondary School, 10 Yuk Nga Lane, Tseung Kwan O, N.T. 新界將軍澳毓雅里 10 號仁濟醫院靚次伯紀念中學電腦室

| Time 時間 | Content/Activity 內容/活動 | Speaker(s)講者 |
|---|---|---|
| 2:00 – 2:15 p.m. | Registration 登記 | |
| 2:15 – 3:00 p.m. | Part 1 第一部分 (113 室) Experience sharing on how to design different learning activities (such as smart cars, robots) using single-board computer (Arduino) in the Technology Education Key Learning Area 如何在科技學習領域運用單板機 電腦(Arduino)設計不同學習活動 (如智能車、機械人)的經驗分享 | Mr Lau Wai Shing YCH Lan Chi Pat Mem Sec School Design & Technology Panel Head 劉偉成老師 仁濟醫院靚次伯紀念中學 設計與科技科科主任 |
| 3:00 – 3:15 p.m. | Break 小 | 休 |
| 3:15 – 4:30 p.m. | Part 2 第二部分 (221 室) Using single-board computer (Arduino programming) in smart home projects 使用單板機電腦(Arduino 電腦編 程) 製作智能家居項目 | Mr Kwok Chi-man YCH Lan Chi Pat Mem Sec School Vice Principal 郭志文副校長 仁濟醫院靚次伯紀念中學 Ms. Wong Yee-ting YCH Lan Chi Pat Mem Sec School Computer Subject Teacher 王綺婷老師 仁濟醫院靚次伯紀念中學 |
| 4.30 - 4.45 n m | Of & A Session | 電腦科老師 Guast Speakers |
| ייי - אין | Ų & A S€SSIOII 台问时校 | 嘉賓講者 |

在電腦科目中利用單板機電腦教授程式編寫/P.3

材料(淘寶參考):

| ARDUINO 電路板 https://item.taobao.com/item.htm?spm=a1z0d. 6639537.1997196601.820.57bc5886aEOgdh&id =531457761251 | <complex-block></complex-block> |
|--|---|
| LED 交通信號燈模塊 https://item.taobao.com/item.htm?spm=a230 r.1.14.16.e3a06fb5XYSEOU&id=564479184450 &ns=1&abbucket=4#detail | |
| HC-SR04 超聲波模塊 https://world.tmall.com/item/41248598447.ht m?id=41248598447 | |
| SG90 9G 克舵机 <u>https://item.taobao.com/item.htm?id=545267</u> 914157 | BARBERSHEE BARBERSHEE |
| 光敏电阻傳感器模塊 https://item.taobao.com/item.htm?spm=a230 r.1.14.34.1124467b2gtAS5&id=19271897689 | Att Addame Att Addame Att Addame A |
| 杜邦线 公對公 /公對母 / 母對母 https://item.taobao.com/item.htm?spm=a1z0 9.2.0.0.4b7f2e8dzt9ZC6&id=539976763746&_u =72pubev19905 | Pinter Pinter < |

學習目標:

- 1. 能認識 Arduino 電路板及下列元件的應用:
 - 光敏電阻
 - 超聲波感應器
 - LED 交通信號燈
 - 伺服馬達
- 2. 能認識下列編程概念:
 - 循環
 - 分支 (如果… 否則…)
 - 變數
 - 隨機數

基本設定

1. 連接 ARDUINO 至電腦,開啟 mBlock 軟件。按「連接」→「序列埠」以選取合適的埠 (COM)。若成功連接,標題列將顯示「已連接」。

| 😳 mBle | ock - E | Based | On Scrato | h Fron | n the N | 1IT M | edia Lab | (v3.4.6) | - 序 | 列埠日 | 已連接 - | 未儲存 |
|--------|---------|-------|-----------|--------|---------|-------|----------|----------|-----|-----|-------|-----|
| 檔案 | 編輯 | 連接 | 控制板 | 擴充 | 語言 | 帮助 | 5 | | | | | |
| | Lis | | 这列埠 | | | • | CON | 16 | | | | |
| | U | | 藍牙 | | | ۰T | | | | · | | • |
| | | | 2.4G無線) | 亨列埠 | | F. | | | | | | |
| | | | 網路連接 | | | + | | | | | | |

2. 按「控制板」→「Arduino Uno」。



任務一:控制 LED 交通信號燈

按 🦰 來控制「LED 交通信號燈」的紅燈,每隔 0.5 秒閃亮 10 次。

1. 把「LED 交通信號燈」連接至 ARDUINO 上:

| 「LED 交通信號燈」 | ARDUINO |
|-------------|---------|
| 「GND 腳」 | 「GND」 |
| 「 R 腳 」 | 「D13」 |
| 「Y腳」 | 「D12」 |
| 「G腳」 | 「D11」 |



2. 設定 mBlock 程式如下:





方法二

3. 按「連接」→「更新韌體」來上載程式。





課堂活動1

按 ▲ 來控制 LED 交通信號燈,重複 3 次每隔 0.5 秒轉下一個燈號。 (「紅」→「紅黃」→「綠」→「黃」)

任務二:按「上移鍵」讀取室內光度值

1. 把光敏電阻連接至 ARDUINO 上:

| 光敏電阻 | ARDUINO |
|---------|---------|
| └ A0 」 | └ A0 」 |
| 「GND」 | 「GND」 |
| └ VCC 」 | └ 5V 」 |



2. 設定 mBlock 程式如下:



3. 按「連接」→「更新韌體」來上載程式。按 🦰 來測試。

任務三:當室內光線轉暗時,「LED 交通信號燈」會自動隨機閃亮。



1. 設定 mBlock 程式如下:

2.

| 當 🔁 被點一下 | |
|---|--|
| 不停重複 ···································· | |
| 如果 300 < 類比腳位 (A) 0 就 2012年1月1日1日1日1日1日1日 | |
| 設置數位腳位在 11 到 13 間隨機選一個數 輸出為 高電位了 | |
| 等待 0.05 秒 2010 2010 2010 2010 2010 2010 2010 20 | |
| 設置數位腳位 在 11 到 13 間隨機選一個數 輸出為 低電位了 | |
| 等待 0.05 秒 2000 2000 2000 2000 2000 2000 2000 | |
| | |
| 設置 數位腳位 11 輸出為 低電位▼ ちょうちょうちょうちょう | |
| 設置 數位腳位 12 輸出為 低電位了 | |
| 設置 數位腳位 13 輸出為 低電位了 | |
| | |

3. 按「連接」→「更新韌體」來上載程式。按 / 來測試。

任務四:讀取距離值

1. 把超聲波敏感應器連接至 ARDUINO 上:

| 超聲波敏感應器 | ARDUINO |
|----------|------------------------|
| 「VCC」 | └ 5V 」 |
| └ Trig 」 | $\lceil D8 ight ceil$ |
| └ Echo 」 | $\lceil D7 ight ceil$ |
| 「GND」 | 「GND」 |



2. 按「下移鍵」 來讀取距離值。



按「連接」→「更新韌體」來上載程式。按「下移鍵」來測試。

任務五:轉動伺服馬達

1. 把伺服馬達連接至 ARDUINO 上:

| 伺服馬達 | ARDUINO |
|------|---------|
| 橙色線 | □ D9 _ |
| 紅色線 | 「5V」 |
| 啡色線 | 「GND」 |



2. 按<mark>「左移鍵」</mark>來轉動伺服馬達至「45°」;按<mark>「右移鍵」</mark>來轉動伺服馬達至「135°」。

| 堂按下 士移轴 ▼ 雜 | |
|--------------------|--|
| 設置舵機腳位 9 輸出角度為 45 | |
| | |
| | |
| 當按下 右移鍵 ▼ 鍵 | |
| 設置舵機腳位 9 輸出角度為 135 | |

按「連接」→「更新韌體」來上載程式。按「左移鍵」及「右移鍵」來測試。

任務六:當距離小於 5cm,伺服馬達會轉動至「90」,否則轉回「0」。



1. 编寫程式:



2. 利用 Arduino 模式來上傳檔案:



3. 可連接至充電寶或其他電源來測試。