

ภาคผนวก

ภาคผนวก ก

ได้ดการเขียนรับคำมจากเซนเซอร์วัดความเร่ง

โค้ดการเขียนรับค่ามุมจากเซนเซอร์วัดความเร่ง

```
function ACC_Angle = FindAngleACC (ANAccY,ANAccZ)

%Calculate Data from Accelerometer
AccY = 3.125*(ANAccY - 1.628); %3.125 = Sensitivity from Manual
AccZ = 2 + 3.125*(ANAccZ -1.984);
if (AccZ > 0.0)
AccZ = -1.0*AccZ;
end
ACC_Angle = (atan(AccY/AccZ));
```