

ภาคผนวก ข

โครงการเขียนรับคำมจากเซนเซอร์วัดความเร็ว

โค้ดการเขียนรับค่ามุมจากเซนเซอร์วัดความเร็ว

```
function Rate_Gyro = Findrategyro(ANGyroX)
%Calculate Data from Gyro
GyroX = 2*610*(ANGyroX-1.382);
Rate_Gyro=GyroX;
```