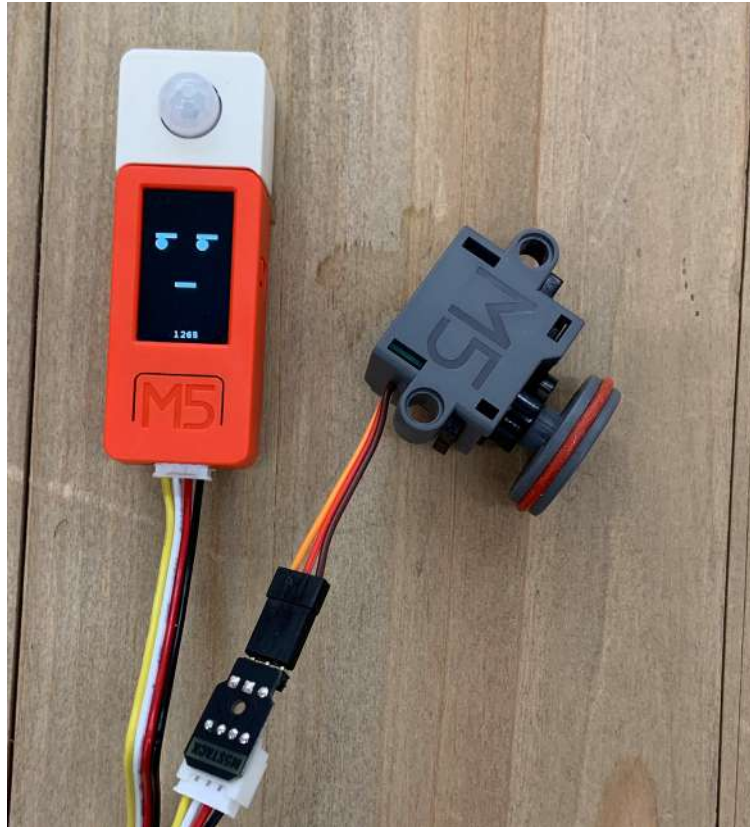
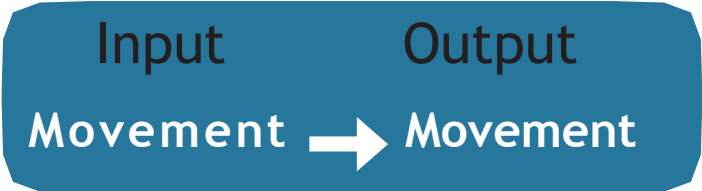


# Proto #5



Wat hebben we nodig?

- M5StickC
- Bewegings-sensor
- 3 naar 4 pin adapter
- Servomotor
- 4 pin grove kabel
- USB-C kabel
- UIFlow op pc

Moeilijkheidsgraad: ★ ★

**INPUT → BREIN**

- Plaats de **bewegingssensor** op de M5StickC.

**BREIN → OUTPUT**

- Connecteer de M5StickC met de **180°-servomotor**:
  - Verbind de M5StickC met de 4 pin grove kabel.
  - Verbind de servomotor met de 3 pin adapter.

Let op! Zorg dat de donkerste kabel op de G-pin terecht komt (op die manier is het prototype steeds geconnecteerd met de 'grond').

- Verbind nu de 4 pin grove kabel met de 3 pin adapter. **Let op: als je het prototype terug uit elkaar haalt, ontkoppel 4 pin grove kabel met de 3 pin adapter.**

**HET BREIN PROGRAMMEREN**

- Koppel het prototype met jouw computer via <https://flow.m5stack.com/>
- Download de CODE via de website-tool: **Prototype: basics**
  - Dropbox-venster? Sluit dit want je moet niet registreren.
  - Download de file. Je hoeft dit document niet te openen op jouw computer.
- Open het document via het programma: 
- Schakel codetaal van Python naar Blockly: 
- Verstuur de code naar jouw M5StickC: klik op RUN: 

**WERKING**

Je ziet het **servomotortje draaien** en er komt een gezichtje tevoorschijn op het scherm. Onze bewegingssensor wordt aangestuurd door bewegingen in de omgeving en de servomotor geeft aan wat de frequentie is. Hoe meer beweging, hoe meer de servo motor zal draaien!

