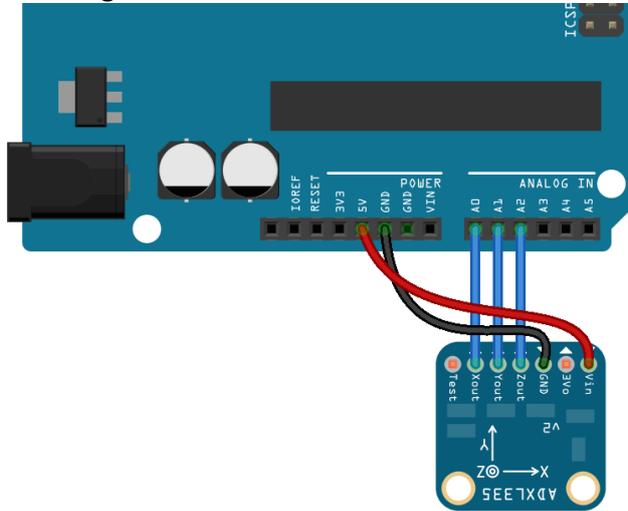


Beschreibung:

Der Beschleunigungssensor hat neben der Spannungsversorgung mit 3 bis 5Volt drei analoge Ausgänge für die Beschleunigung in x, y bzw. z-Richtung. Die Ausgabe erfolgt in Form einer Spannung. Je nach Winkel des Sensors zur horizontalen Achse ist die Spannung für die entsprechende Achse höher oder niedriger. Diese drei Ausgänge können mit Arduino-Boards an den analogen Eingängen ausgelesen werden. Das macht es sehr einfach, die Daten des Beschleunigungssensors zu verarbeiten.

Beschaltung:**Bild:****Sketch:**

```
int x=0; // Benennung von x als Variable für den Sensorwert der x-Achse
int y=0; // Benennung von y als Variable für den Sensorwert der y-Achse
int z=0; // Benennung von z als Variable für den Sensorwert der z-Achse
void setup()
{
  Serial.begin (9600); // Start der seriellen Verbindung für den serial monitor.
}
void loop()
{
  x=analogRead(A0); // Auslesen des Sensorwertes der x-Achse
  y=analogRead(A1); // Auslesen des Sensorwertes der y-Achse
  z=analogRead(A2); // Auslesen des Sensorwertes der z-Achse
  Serial.print (x); // Ausgabe des Sensorwertes der x-Achse an den serial monitor
  Serial.print (" "); // Ausgabe von vier Leerzeichen
  Serial.print (y); // Ausgabe des Sensorwertes der y-Achse an den serial monitor
  Serial.print (" "); // Ausgabe von vier Leerzeichen
  Serial.println (z); // Ausgabe des Sensorwertes der z-Achse an den serial monitor delay(100);
  // Wartezeit zwischen den einzelnen Ausgaben der Sensorwerte
}
```