设计一个定时闹钟

谢作如 浙江省温州中学 蔡慧敏 浙江省温州二中

■ 学科关键词: 物理、数学、技术

闹钟在我们日常生活中十分常见,几乎所有的手机都自带了闹钟功能。不知道大家是否记得指针式闹钟(如图1)。现在的闹钟,纯机械的几乎绝版了,就连指针式的电子闹钟也不多见了。利用开源硬件,做一个复古的指针式闹钟,让它能定时闹铃,应该是挺有趣的。



● 器材和原理

闹钟至少需要指针和铃声。因此,舵机和蜂鸣器是必要的电子模块。舵机可以做指针,每分钟转动一定的角度。当舵机转到预定的角度(预定时间)时,停止转动并让蜂鸣器响起,这就是定时闹钟的核心功能了。至于控制板,当然选择Arduino了。

舵机的工作过程是把所接收 到的电信号转换为电动机轴上的角 位移或角速度输出,可以精确控制 其旋转的角度。为了辨别舵机的转 动,我们需要做一个指针固定在舵 机上。闹钟的原型如图2所示。

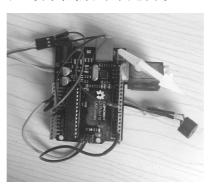


图2

● 建模和编程

我们先确定做一个1小时的闹钟,指的是最大时间长度(最大量程)是1小时的闹钟。然后找一张纸剪成圆形,用一个画了刻度的半圆(180度)来表示闹钟的指针。简单计算下,舵机每分钟转动的单位角

度是3度,即180/60=3(度)。如果 要定时15分钟,当舵机转过45度时 就要"闹铃"了。

你能否归纳出定时n分钟时舵 机转过的角度?答案就是3×n度。 为了让舵机顺时针转动,舵机的 初始角度要设定为180度,即从180 度到0度旋转。那么,舵机的角度 随时间的增加而减小,因此n分钟 的定时,舵机停止转动的角度就是 (180-3n)度,如表1所示。

弄明白原理,就可以开始编程了。我们采用的编程工具是Mixly(米思齐)。编程工具Mixly可以通过扫描文尾的二维码下载。以1小时闹钟定时15分钟为例,具体代码见下页图3。

那么,如何制作一个最大量程 为15分钟或者3小时之类的闹钟?在 代码中预设的最小单位角度(3度) 不变的情况下,只用修改延时即可。

表1

定时时间与舵机角度的关系

定时时间	每分钟舵机 应转过角度	舵机转过的角度	舵机角度
15分钟	3度	45度	135度
50分钟	3度	150度	30度
n分钟	3度	(3n) 度	(180-3n) 度



图3

现这样的功能,需要增加一个按钮 和旋钮: 当按下按钮时, 调整舵机 的初始角度, 使舵机回到原点。旋 钮的作用即是记录需要的时间,为 了增加效果,旋钮上也需要安装一 个指针。

本例子将信号线连接到9号数字 针脚。将蜂鸣器的红线与控制板的正 极相连,黑线插在2号数字针脚上。

> 旋钮的输 出值是0~1024, 可是舵机旋转 者的关联呢?

的角度是0~180 度,如何实现两 Arduino中提 供了map函数 (Mixlv中翻译

为"映射"),实现前者与后者的对 应关系,并返回映射后的数值。其 实,只要数学还过得去,就能明白 这个关系式其实很简单: 舵机角度 = (旋钮值÷1024)×180。调试时, 最好利用串口将数据读出来观察。

完整的代码如图4所示。为了方 便测试, 代码中将延时时间设定为 300毫秒。扫描二维码可以看到作品 的演示视频。

图4

例如,最大里程是3小时,可知每分 钟转1度(180度/180=1度),转过单 位角度(3度)需要180秒,所以延时 时间为180000毫秒。现在, 你能否归 纳出最大量程为n分钟的闹钟需要 的延时时间呢? 整理出一个表格去 看就会更加清晰,如表2所示。

● 作品测试

既然是闹钟, 其定时的长度肯 定要能够允许用户自行定义。要实

表2

最大里程与延时时间关系

最大里程	每分钟舵机 应转过角度	単位角度	延时时间
15分钟	12度	3度	15秒
1小时 (60分钟)	3度	3度	60秒
3小时 (180分钟)	1度	3度	180秒
n分钟	(180/n) 度	3度	n秒

注意: 为了方便测试, 最好适当地修改舵机的延时时间, 以免等太长的时间。

● 拓展提升

定时闹钟的前期工作基本完 成,最后可以发挥自己的想象,加上 装饰, 画上刻度。当当当……炫酷的 定时闹钟就这样制作完成了。 根据 自己的需要动手制作不同里程的闹 钟吧,只要去做了,你一定会惊讶 于自己的创意的。我们设计的作品 如图5所示。

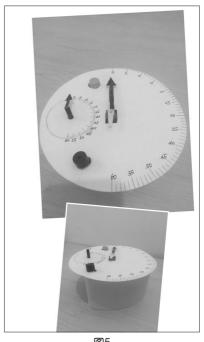


图5

最后,要出个题目考考大家:按 照上面的思路,"延时"所需要的时 间越长,这个闹钟的误差值就会越 大,如何提高精度,将误差减小呢? 要解决这个问题,还需要继续加强 编程能力。€

如果对相关内容感兴趣, 请关 注主持人博客。

