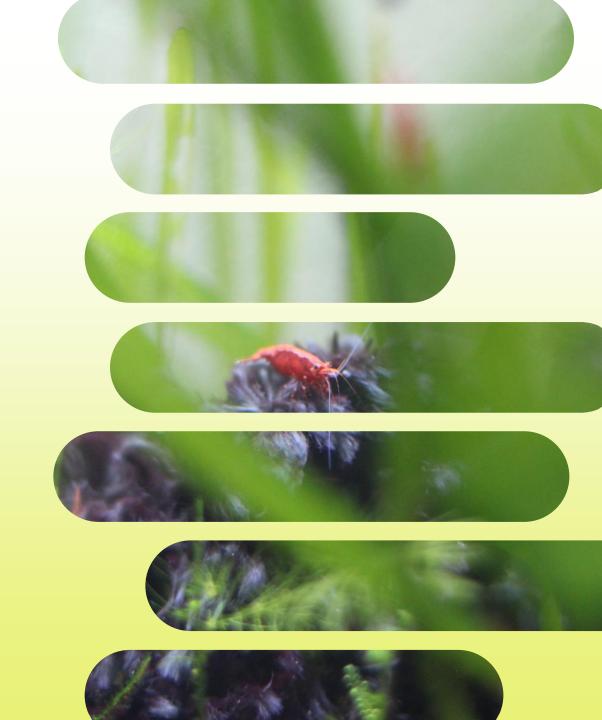


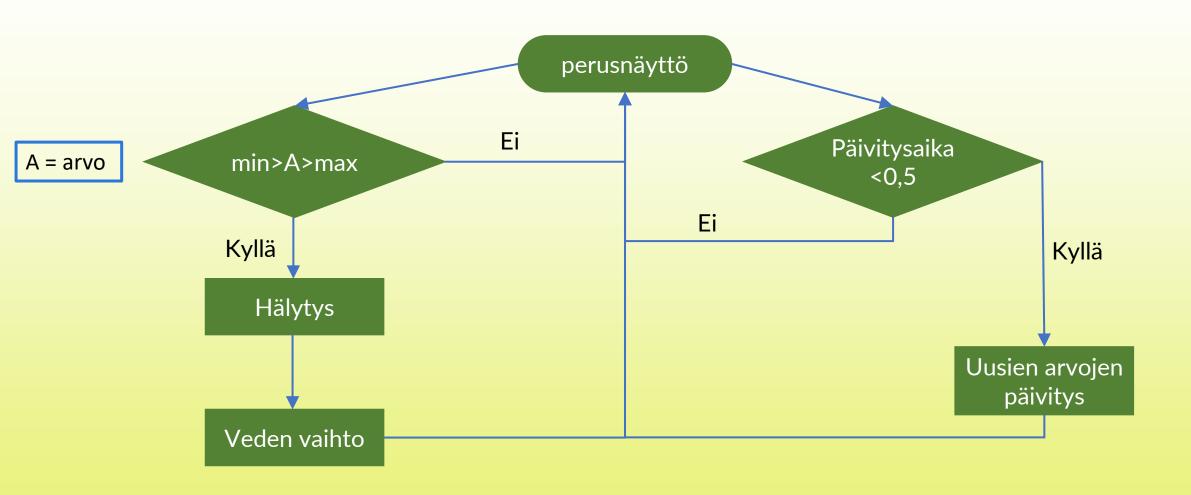
- Ideaa pallotellessa nousi esille, että haluttiin tehdä jotain käyttökelpoista.
- Minnalla on useita akvaarioita.
   Tästä heräsi ajatus vedenlaadun mittaamisesta.
- Projektin tarkoituksena oli valmistaa vedenlaadun mittari kolmella eri anturilla.

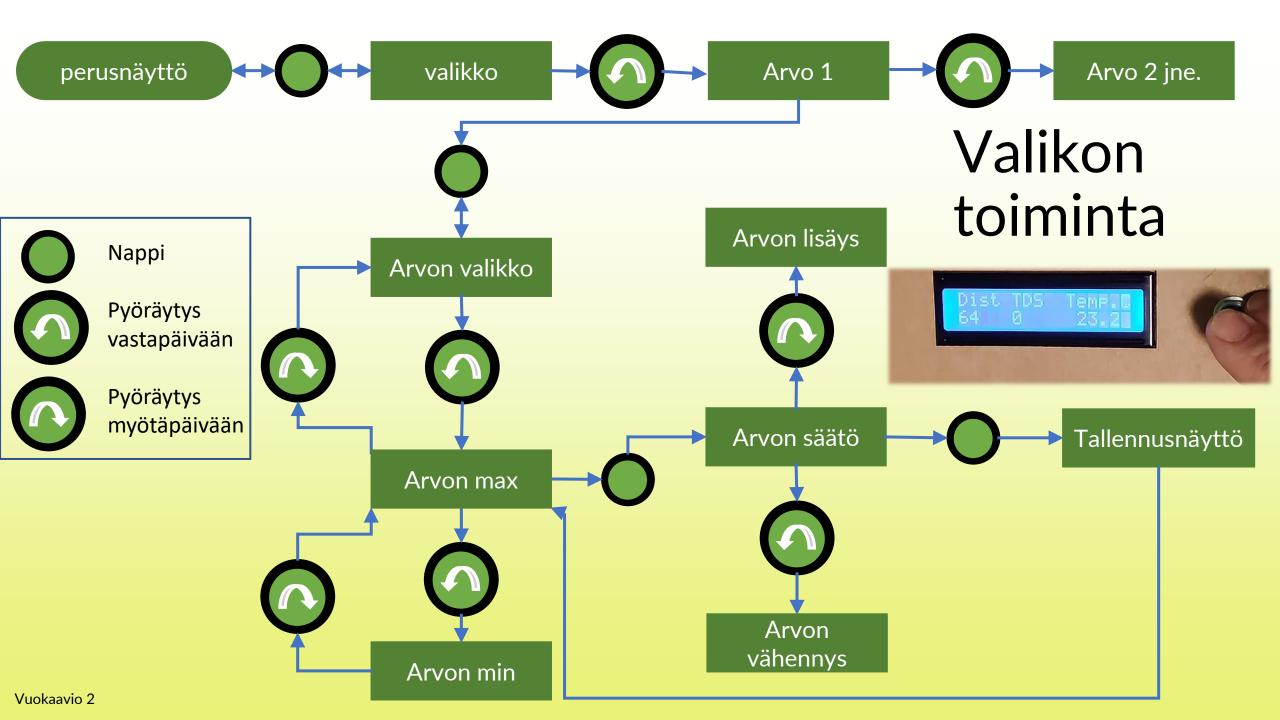


- Dropissa on LCD-näyttö, anturit, rotary enkooderi, LED ja summeri sekä virtalähde.
- Näytölle tulostetaan antureiden antamat arvot.
- Rotary enkooderilla päästään näytölle tulostuvaan valikkoon, jossa voidaan asettaa raja-arvot mitatuille suureille.
- Dropissa oli alun perin tarkoitus olla lämpötila-, TDS- ja pH-anturit.
  - pH vaihtui kuitenkin ultraääni anturiksi mittaamaan veden pinnan korkeutta



# Näytön päivitys ja hälytyksien toiminta





#### Aloitusnäyttö

```
//näytön tulostus
lcd_1.clear();//tyhjentää näytön
lcd 1.noBlink();//asettaa kursorin vilkkumattomaksi
//tulostetaan 1. rivi
lcd_1.print("Dist TDS Temp.C"); //kirjoitetaan ekasta merkitä lähtien näytölle.
lcd 1.setCursor(0, 1); //asetetaan kursori näytöllä toiselle riville, jotta voidaan tulostaa 2. rivi
//tulostetaan 2. rivi
lcd 1.print(dist);//tulostetaan dist arvo
lcd_1.setCursor(5, 1); //asetetaan kursori näytöllä TDS:n sijaintiin
lcd 1.print(TDS);//tulostetaan TDS:n arvo
lcd 1.setCursor(11, 1); //asetetaan kursori näytöllä Lämpötilan sijaintiin
lcd 1.print(temp,1);//tulostetaan lämpötilan arvo
//Hälyytykset:
if (distMin>dist||dist>distMax){
lcd 1.setCursor(4,1); //asetetaan kursori näytöllä dist-arvon perään
lcd 1.print("!");//tulostetaan huutomerkki dist-arvon perään
if (TDSMin>TDS||TDS>TDSMax){
lcd 1.setCursor(8,1); //asetetaan kursori näytöllä TDS-arvon perään
lcd 1.print("!");//tulostetaan huutomerkki TDS-arvon perään
if (tempMin>temp||temp>tempMax){
lcd 1.setCursor(15,1); //asetetaan kursori näytöllä temp-arvon perään
lcd 1.print("!");//tulostetaan huutomerkki temp-arvon perään
```

#### Aloitusnäytön päivitys

```
//päivitysviiveen muuttujat
unsigned long previousMillis = 0;//alustetaan kokonaisluku muuttuja previousMillis
const long interval = 500; // alustetaan vakio interval 5000ms, eli 5 sekuntia

unsigned long currentMillis = millis();//alustetaan kokonaisluku muuttuja currentMillis ja asetetaan sen arvoksi juoksevat millisekunnit.

//Luetaan anturit ja tulostetaan ne näytölle, jos viive-aika on kulunut ja valikonKohta=0
if (currentMillis - previousMillis >= interval)
{
    previousMillis = currentMillis;
    v0(); //päivitetään näyttö
}
```

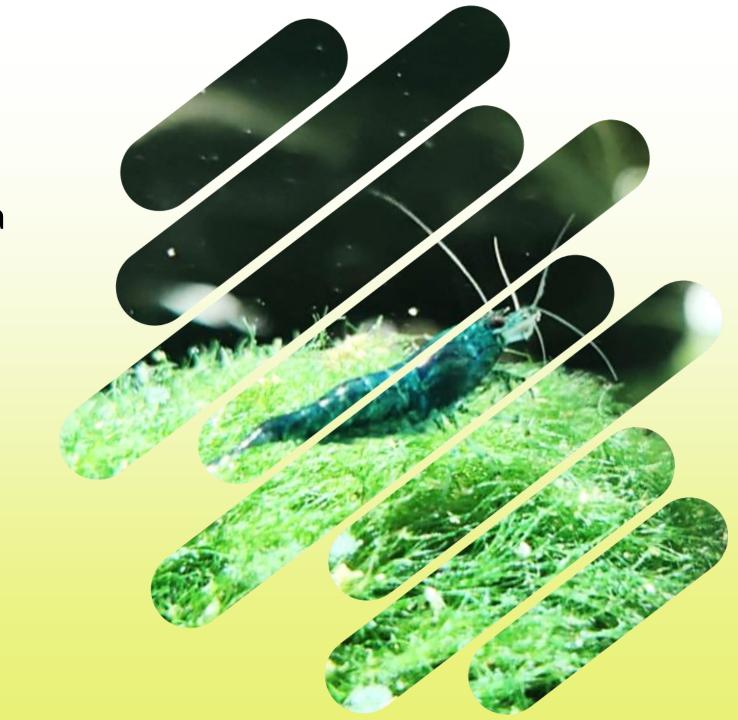
#### Enkooderin painonappi

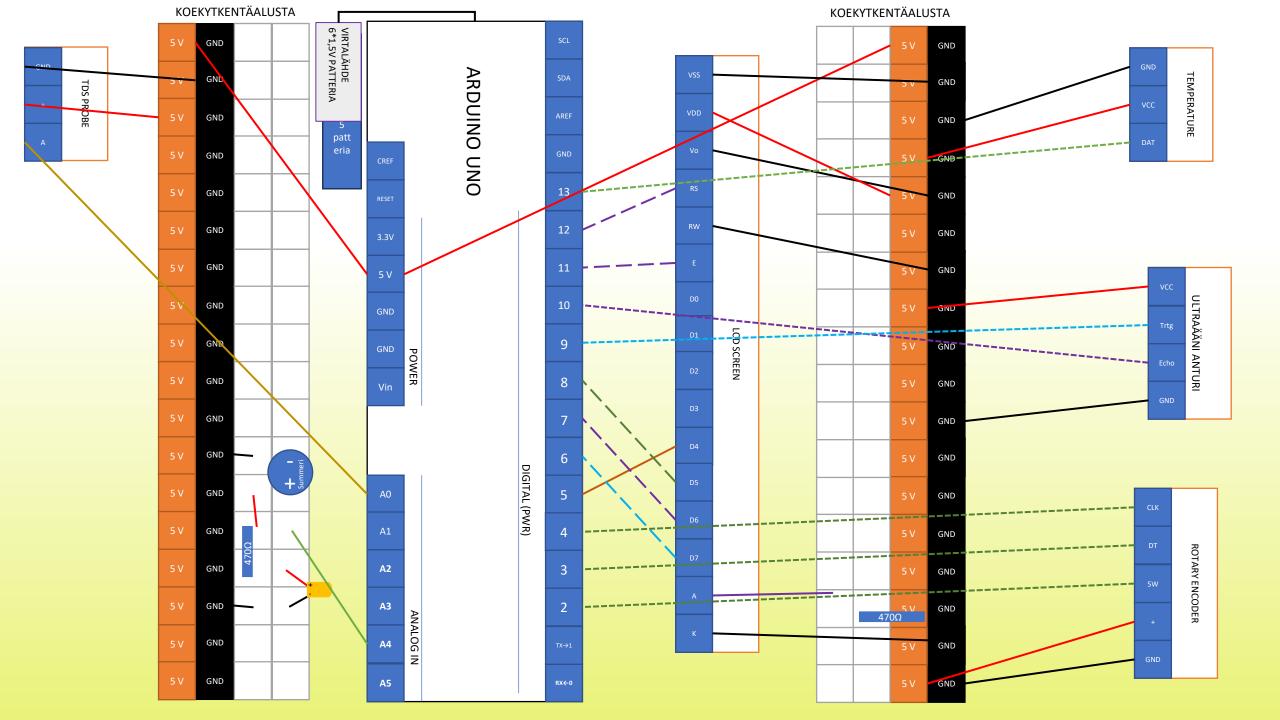
#### Enkooderin pyöritys

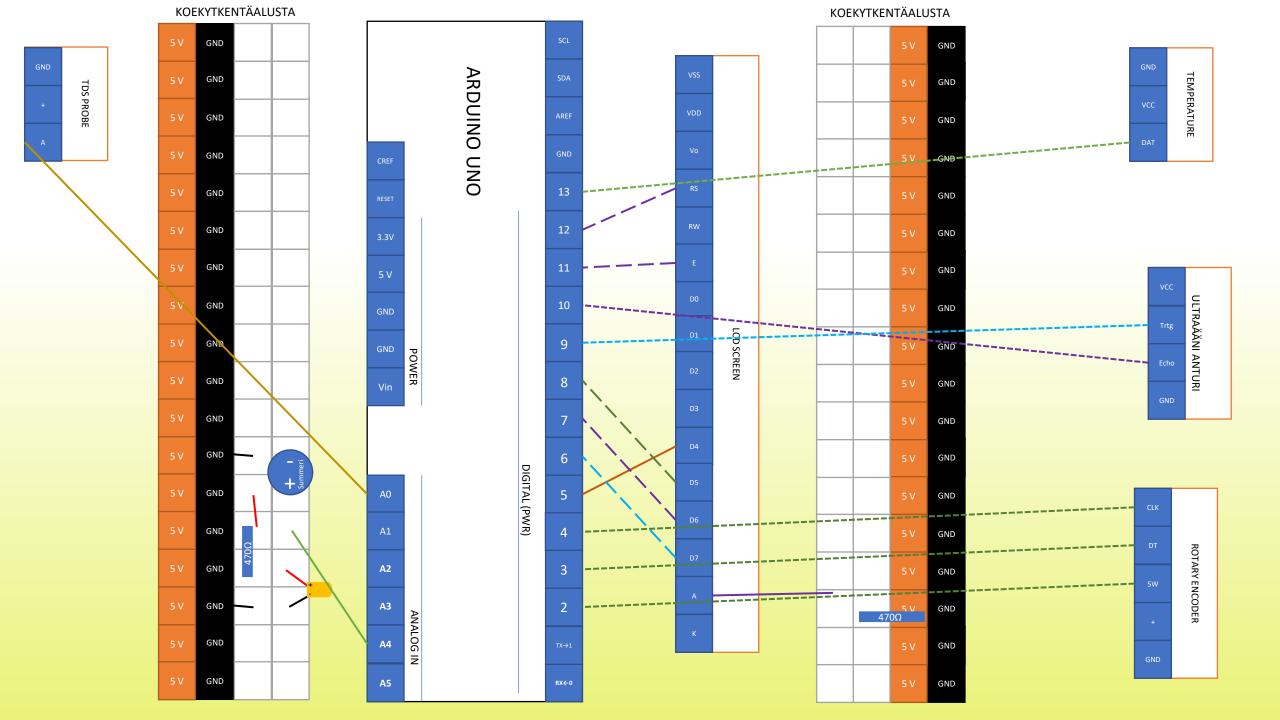
```
int dirOfRot=0;
                                              //luodaan kokonaisluku muuttuja dirOfRot, johon tallennetaan suunta setup-aliohjelmassa
//encoderin pyörintä:
int pinA = 4;
                                            // Asetetaan enkooderin toinen arvo pinniin 4 ja sen nimeksi pinA (encooderissa CLK)
                                            // Asetetaan enkooderin toinen arvo pinniin 3 ja sen nimeksi pinB (encooderissa DT)
int pinB = 3;
                                            // Luodaan integer muuttujat pyörityksen arvoille
int pinAstateCurrent = LOW;
                                            // Luodaan integer muuttujat pyörityksen arvoille
int pinAStateLast = pinAstateCurrent;
void update() {
 // PYÖRITYSSUUNTA
 pinAStateLast = pinAstateCurrent;
                                          // Store the latest read value in the currect state variable
 pinAstateCurrent = digitalRead(pinA);
                                        // Luetaan pinA ja tallenta se currentStatena
 // Jos oli liikettä, halutaan olla varmoja, että se teki yhden stepin muutoksen
 if ((pinAStateLast == LOW) && (pinAstateCurrent == HIGH))
   if (digitalRead(pinB) == HIGH) {
                                         // If Pin B is HIGH
     dirOfRot=2;
    else
     dirOfRot=1;
 pinAStateLast = pinAstateCurrent;
                                          // Store the latest read value in the currect state variable
 dirOfRot=0;
```

# Kytkentäkaavio

 Kahdella seuraavalla dialla nähdään kytkennät





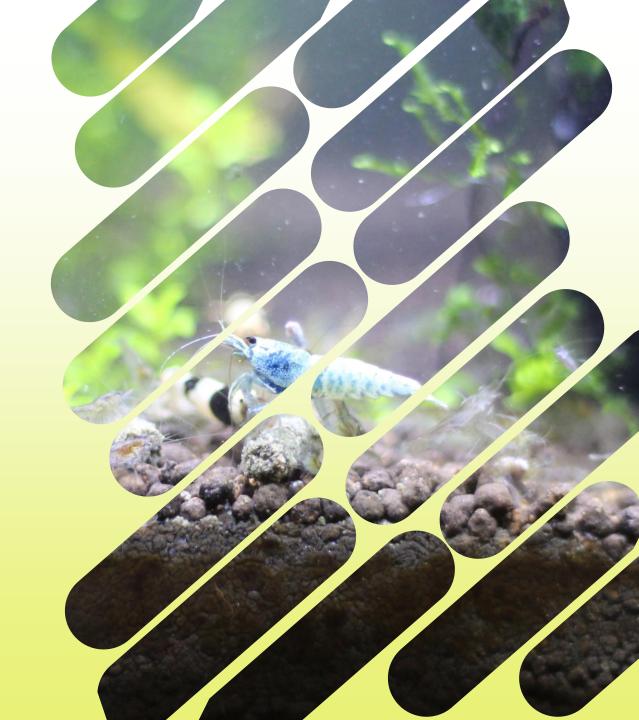


# Demonstrointi



# Projektin onnistumiset

- Onnistuimme valmistamaan toimivan, käytännöllisen laitteen, josta on ollut jo apua isojen akvaarioiden veden vaihdossa.
- Onnistumisia koettiin myös enkooderin toiminnan sulauttamisessa valikkoon.
- Sekä antureiden testaamisessa. pH-anturi osattiin havaita toimimattomaksi.



# Miten kehittäisimme eteenpäin?

- Jos projektia jatko kehiteltäisiin myyntiin, seuraavia asioita kannattaisi kehittää:
  - Virtanappi
  - Kotelon jatkokehitys
  - Kiinnittyminen akvaarion reunalle
  - Hälytyksen kuittaus
  - Tallennusnäytön oheen animaatiota
  - Säätövastukset näytön kirkkaudelle ja kontrastille



### Mitä tekisimme toisin?

- Koodi on pitkä. Näin jälkikäteen ajatellen sitä voisi lyhentää.
- Jos ennen projektin aloitusta Mikrokontrollerin rakenne ja toimintaperiaate kurssilla olisi käyty LCD-näyttö ja tilakone, koodi olisi todennäköisesti lyhyempi.



## Risut ja ruusut

- Ryhmästä oli mielekästä, että projektin aihe päätettiin itse. Näin pystyimme valmistamaan hyödyllisen, käyttöön tulevan laitteen.
- Alustava viestintä ennen kurssia mahdollisti meidän projektin valmistumisen ajallaan.



# Kysymyksiä?

Vapaata pulputusta

