Sistemas Microprocessados

Projeto Final - Interfaceando Sensor Ultrassônico no STM32 Bruno Moura 396433

Introdução

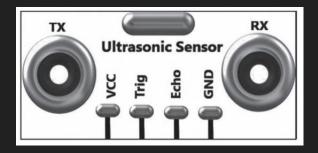
- O sensor ultrassônico é um dispositivo muito utilizado na indústria para medição de distância e detecção de posição de materiais granulados, materiais em pó e fluidos.
- Opera independentemente do acabamento superficial ou da cor do produto. A transparência, poeira, sujeira ou vapor não representam problemas. Tudo que reflete o som pode ser detectado e consequentemente medido a distância.
- □ Podem medir distâncias que variam de 20 mm a 20 metros com erro de medição de 1% do valor medido.

Aplicações

- ☐ Detecção de objetos
- ☐ Rompimento de fios
- Verificação de presença
- Posicionamento
- □ Detecção de pessoas
- Detecção de altura de pilha
- Monitoramento de quebra de folha
- Medição de altura e largura
- Monitoramento de nível de enchimento
- ☐ Posicionamento de dispositivos robóticos

Princípio de Funcionamento

- Se baseia no envio de sinais ultrassônicos pelo sensor, que aguarda o retorno (echo) do sinal, e com base no tempo entre envio e retorno, calcula a distância entre o sensor e o objeto detectado.
- Primeiramente é enviado um pulso de 10µs, indicando o início da transmissão de dados. Depois disso, são enviados 8 pulsos de 40 KHz e o sensor então aguarda o retorno (em nível alto/high), para determinar a distância entre o sensor e o objeto, utilizando a equação **Distância =** (Tempo echo em nível alto * velocidade do som) /2

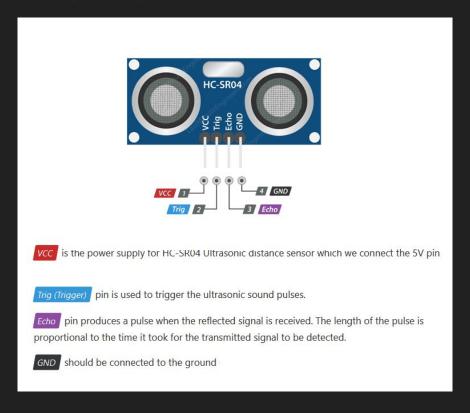


Componentes Utilizados

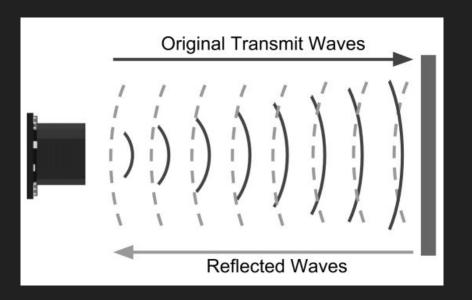
- Microcontrolador STM32F103C6
- ☐ Sensor Ultrassônico HC-SR04
- ☐ Display LCD LM016L



Sensor HC-SR04 (pins)



Sensor Ultrassônico HC-SR04



Flowchart

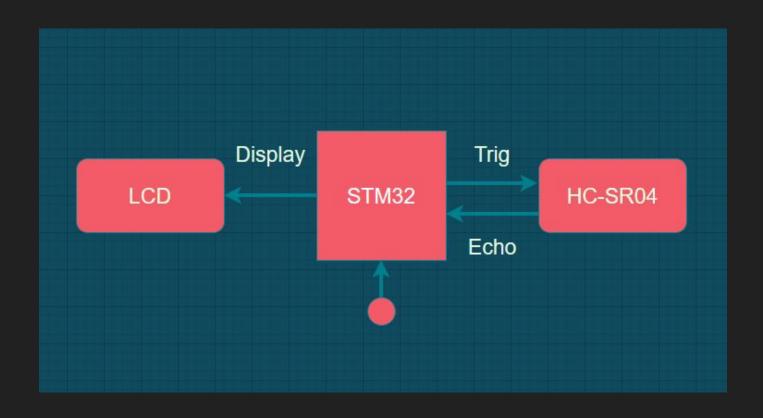


Diagrama no Proteus

