# ET보드 level2 콘텐츠

211129 최수범





① 컴퓨터 본체의 USB포트에 케이블을 연결 합니다.

## 회 로 구 성



② 다른 한쪽 케이블을 ET보드에 연결 합니다.



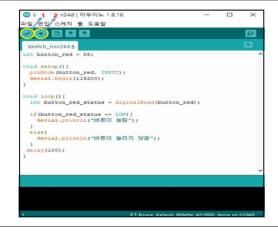
③ ET보드에 전용 케이블을 이용하여 초음파 센서를 연결 합니다.

## 소스 코드

int TRIG = D9; // TRIG 핀 설정 (초음파 보내는 핀) int ECHO = D8; // ECHO 핀 설정 (초음파 받는 핀)

```
void setup()
 Serial.begin(115200);
                          // 통신속도
 pinMode(TRIG, OUTPUT);
                          // 핀 모드 설정
 pinMode(ECHO, INPUT);
                          // 핀 모드 설정
}
void loop()
 long duration, distance;
 digitalWrite(TRIG, LOW);
 delayMicroseconds(2);
 digitalWrite(TRIG, HIGH);
 delayMicroseconds(10);
 digitalWrite(TRIG, LOW);
 // 물체에 반사되어 돌아온 초음파의 시간을 저장
 duration = pulseIn(ECHO, HIGH);
 // 측정된 값을 Cm 로 변환하기 위해 공식을 대입
 distance = duration *17 /1000;
 // 측정된 물체로부터 거리 값 시리얼 모니터로 출력
 Serial.print(distance);
 Serial.println (" Cm");
                        // 1초 대기
 delay(1000);
}
```

### 동 작 과 정

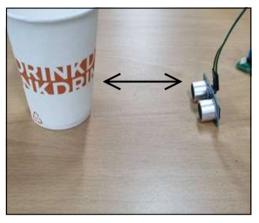


① 아두이노 코드입력 후 상단의 1 [확인]아이콘을 클릭하고 완료되면 2 [업로드] 아이콘도 클릭해서 펌웨어를 ET보드에 업로드 합니다.

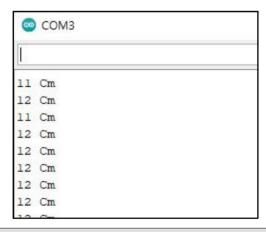


② 업로드까지 마치면 우측상단 돋보기 모양의 "시리얼모니터"를 클릭 해 줍니다.

### 동 작 과 정



③ 초음파 센서가 물체와의 거리를 측정합니다.



④ 측정된 거리를 시리얼 모니터에 출력 합니다.

#### ① 회로

○ 초음파에 대한 참고링크

https://ko.wikipedia.org/wiki/%EC%B4%88%EC%9D%8C%ED%8C%8C

## 참 고 ② 소스코드

사 항

○ 초음파센서에 대한 참고 링크

https://m.blog.naver.com/PostView.naver?isHttpsRedirect=true&blogId=scw0531&logNo=220628060092

○ 초음파센서 데이터시트

https://cdn.sparkfun.com/datasheets/Sensors/Proximity/HCSR04.pdf

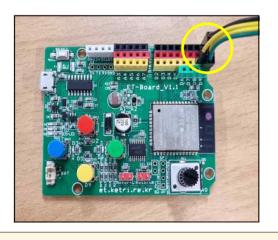




① 컴퓨터 본체의 USB포트에 케이블을 연결 합니다.

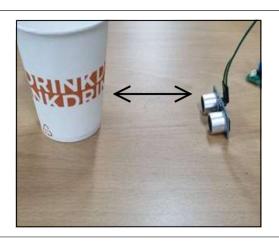


② 다른 한쪽 케이블을 ET보드에 연결 합니다.



③ ET보드에 전용 케이블을 이용하여 초음파 센서를 연결 합니다.

```
Serial.begin(115200);
                                // 통신속도
                               // 핀 모드 설정
 pinMode(TRIG, OUTPUT);
 pinMode(ECHO, INPUT);
                               // 핀 모드 설정
                               // 핀 모드 설정
 pinMode(led red, OUTPUT);
 pinMode(led green, OUTPUT);
                               // 핀 모드 설정
                               // 핀 모드 설정
 pinMode(led yellow, OUTPUT);
}
void loop()
 long duration, distance;
 digitalWrite(TRIG, LOW);
 delayMicroseconds(2);
 digitalWrite(TRIG, HIGH);
 delayMicroseconds(10);
 digitalWrite(TRIG, LOW);
 duration = pulseIn(ECHO, HIGH);
 distance = duration * 17 / 1000; // 거리계산
 // 물체와의 거리가 20cm 이상 일때 초록색 LED 켜기
 if (distance > 20){
  digitalWrite(led green, HIGH);
  digitalWrite(led_red, LOW);
  digitalWrite(led_yellow, LOW);
 }
 // 물체와의 거리가 10이상 20미만 일때 노란색 LED 켜기
 if (distance < 20){</pre>
  digitalWrite(led yellow, HIGH);
  digitalWrite(led_green, LOW);
  digitalWrite(led red, LOW);
 // 물체와의 거리가 10미만 일때 빨간색 LED 켜기
 if (distance < 10){</pre>
  digitalWrite(led_red, HIGH);
  digitalWrite(led green, LOW);
  digitalWrite(led yellow, LOW);
 }
```



① **초음파 센서**가 **물체와의 거리**를 측정 합니다 (초음파 센서를 이동하면서 LED 켜보기)

### 동 작 과 정



② 물체와의 거리에 따라 LED가 켜집니다.

20cm 이상	초록 LED
10cm이상 20cm미만	노랑 LED
10cm 미만	빨강 LED

### ① 회로

○ 초음파에 대한 참고링크

https://ko.wikipedia.org/wiki/%EC%B4%88%EC%9D%8C%ED%8C%8C

### ② 소스코드

○ 초음파센서에 대한 참고 링크

### 참고 사항

https://m.blog.naver.com/PostView.naver?isHttpsRedirect=true&blogId=scw0531&logNo=220 628060092

https://create.arduino.cc/projecthub/abdularbi17/ultrasonic-sensor-hc-sr04-with-arduino-tutorial-327ff6

○ 초음파센서 데이터시트

https://cdn.sparkfun.com/datasheets/Sensors/Proximity/HCSR04.pdf