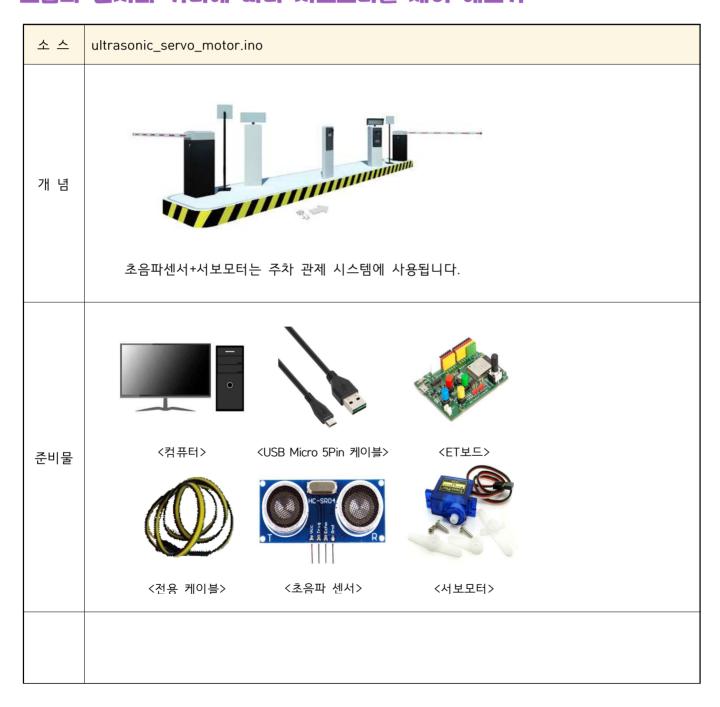
아두이노 코딩

이티보드 파헤치기

51. 초음파 센서, 서보모터

학습내용

초음파 센서의 거리에 따라 서보모터를 제어 해보기





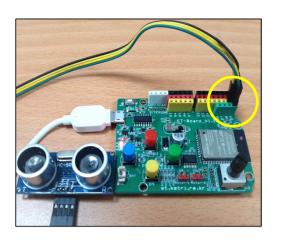


① 컴퓨터 본체의 USB포트에 케이블을 연결합니다.





② 다른 한쪽 케이블을 ET보드에 연결합니다.



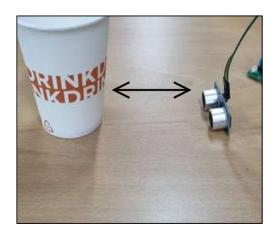
③ ET보드에 전용 케이블을 이용하여 D8, D9에 **초음파 센서**를 연결합니다.



④ 서보모터를 ET보드의 D2번 핀에 색상을 맞춰서 연결합니다.

```
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);
 // 물체와의 거리 계산식
 distance = duration *17 / 1000;
 // 물체와 거리가 20cm 미만이면 서보모터를 180도로 설정
 if(distance < 20)</pre>
 {
   servo.write(180);
 }
 // 물체와 거리가 20cm 이상이면 서보모터를 0도로 설정
 if(distance >= 20){
   servo.write(0);
 }
}
```

동 작 과 정



① **초음파 센서**를 이용하여 **물체와의 거리를** 측정합니다.



② 물체와의 거리가 20cm미만라면 180도로 설정됩니다.



② 물체와의 거리가 20cm이상이면 서보 모터의 각도가 0도로 설정됩니다.

① 회로

○ 서보모터에 대한 참고 링크 :

https://m.blog.naver.com/PostView.naver?isHttpsRedirect=true&blogId=snpumds&logNo=14002 5919607

https://kocoafab.cc/learn/5

○ 초음파에 대한 참고링크

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

② 소스코드

○ 라이브러리를 설치하는 방법

https://codingrun.com/100

○ ESP32 서보모터 제어

https://m.blog.naver.com/PostView.naver?isHttpsRedirect=true&blogId=roboholic84&logNo=221 838773803

https://blog.daum.net/rockjjy99/2656

○ 아두이노 서보모터 제어

http://wiki.vctec.co.kr/opensource/arduino/servocontrol

○ 초음파센서에 대한 참고 링크

https://m.blog.naver.com/PostView.naver?isHttpsRedirect=true&blogId=scw0531&logNo=220628 060092

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