

X A.3.1 Actividad de aprendizaje

Circuito sensor de detección de objetos, utilizando un Arduino, un sensor ultrasonico y un Display I2C LCD 16x2.

Instrucciones

- Realizar un sistema simulado, capaz de detectar la presencia y/o ausencia de un objeto, a través de un circuito electrónico, utilizando un Arduino, y un Sensor Ultrasonico HC-SR04.
- Toda actividad o reto se deberá realizar utilizando el estilo MarkDown con extension .md y el entorno de desarrollo VSCode, debiendo ser elaborado como un documento single page, es decir si el documento cuanta con imágenes, enlaces o cualquier documento externo debe ser accedido desde etiquetas y enlaces, y debe ser nombrado con la nomenclatura A3.1_NombreApellido_Equipo.pdf.
- Es requisito que el .md contenga una etiqueta del enlace al repositorio de su documento en GITHUB, por ejemplo Enlace a mi GitHub y al concluir el reto se deberá subir a github.
- Desde el archivo .md exporte un archivo .pdf que deberá subirse a classroom dentro de su apartado correspondiente, sirviendo como evidencia de su entrega, ya que siendo la plataforma oficial aquí se recibirá la calificación de su actividad.
- Considerando que el archivo .PDF, el cual fue obtenido desde archivo .MD, ambos deben ser idénticos.
- Su repositorio ademas de que debe contar con un archivo **readme**.md dentro de su directorio raíz, con la información como datos del estudiante, equipo de trabajo, materia, carrera, datos del asesor, e incluso logotipo o imágenes, debe tener un apartado de contenidos o indice, los cuales realmente son ligas o **enlaces a sus documentos .md**, evite utilizar texto para indicar enlaces internos o externo.
- Se propone una estructura tal como esta indicada abajo, sin embargo puede utilizarse cualquier otra que le apoye para organizar su repositorio.
- readme.md
 - blog
 - C3.1_TituloActividad.md
 - C3.2 TituloActividad.md
 - C3.3 TituloActividad.md
 - C3.4_TituloActividad.md
 - C3.5_TituloActividad.md
 - C3.6_TituloActividad.md
 - C3.7_TituloActividad.md
 - C3.8_TituloActividad.md
 - img
 - docs
 - A3.1_TituloActividad.md
 - A3.2 TituloActividad.md
 - A3.3 TituloActividad.md

Desarrollo

1. Utilizar el siguiente listado de materiales para la elaboración de la actividad

Cantidad	Descripción
1	Sensor Ultrasonico HC-SR04
1	Display LCD de 16x2
1	Fuente de voltaje de 5V
1	1 Potenciómetro 10k
1	Arduino UNO

1. Basado en la imágen que se muestra, ensamble dentro del simulador a utilizar, el circuito electrónico indicado en la **Figura 1**.

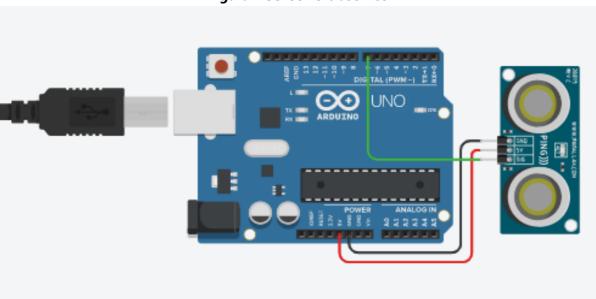
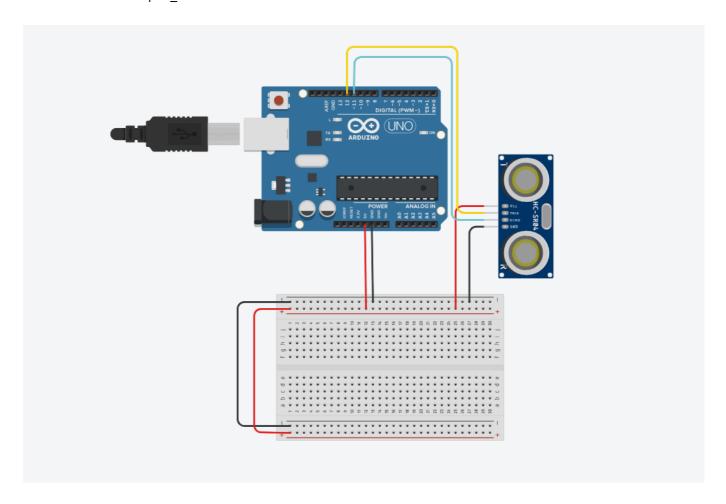


Figura 1 Sensor Ultrasonico



3. Realice el programa que permita a través de una de las entradas del Arduino, recibir el valor que registra el **Sensor Ultrasonico** al acercarse un objeto a distintas distancias.

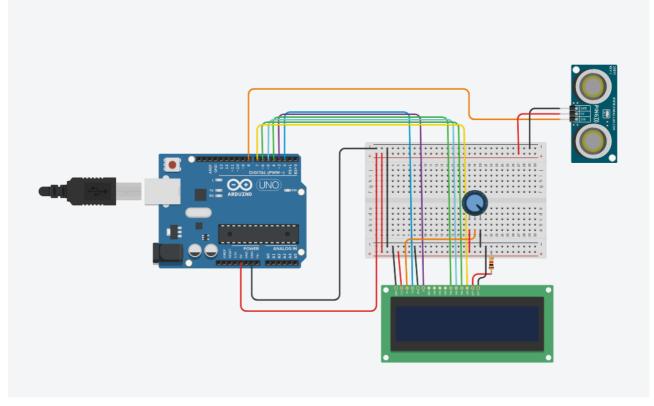
```
★ 1 (Arduino Uno R3)
Texto
    // DECLARACION DE VARIABLES PARA PINES
    const int pinecho = 11;
    const int pintrigger = 12;
 4
 5
    // VARIABLES PARA CALCULOS
    unsigned int tiempo, distancia;
 7
 8
    void setup() {
 9
      // PREPARAR LA COMUNICACION SERIAL
      Serial.begin(9600);
10
      // CONFIGURAR PINES DE ENTRADA Y SALIDA
11
      pinMode (pinecho, INPUT);
12
13
      pinMode (pintrigger, OUTPUT);
14
    }
15
16
    void loop() {
17
      // ENVIAR PULSO DE DISPARO EN EL PIN "TRIGGER"
18
      digitalWrite(pintrigger, LOW);
19
      delayMicroseconds(2);
20
      digitalWrite(pintrigger, HIGH);
21
      // EL PULSO DURA AL MENOS 10 uS EN ESTADO ALTO
22
      delayMicroseconds(10);
23
      digitalWrite(pintrigger, LOW);
24
25
      // MEDIR EL TIEMPO EN ESTADO ALTO DEL PIN "ECHO" EL PULSO ES PROF
26
      tiempo = pulseIn(pinecho, HIGH);
27
28
      // LA VELOCIDAD DEL SONIDO ES DE 340 M/S O 29 MICROSEGUNDOS POR
      // DIVIDIMOS EL TIEMPO DEL PULSO ENTRE 58, TIEMPO QUE TARDA RECOF
29
30
      distancia = tiempo / 58;
31
32
      // ENVIAR EL RESULTADO AL MONITOR SERIAL
      Serial.print(distancia);
33
34
      Serial.println(" cm");
35
      delay(200);
36
    }
" Monitor en serie
```

4. Considerando que el sensor ultrasonico tiene un rango mínimo y máximo de detección basado en el tiempo de retorno de la señal sonica, que valores se obtienen en la simulación bajo las **siguientes** condiciones:

Numero	Condición 1	Condición2	el objeto es detectado?
1	5 cm de distancia al sensor	0 grados al eje perpendicular del sensor	El objeto si es detectado
2	50 cm de distancia al sensor	35 grados al eje perpendicular del sensor	El objeto si es detectado

Numero	Condición 1	Condición2	El objeto es detectado?
3	100 cm de distancia al sensor	-35 grados al eje perpendicular del sensor	El objeto si es detectado
4	5 cm de distancia al sensor	90 grados al eje perpendicular del sensor	El objeto no es detectado
5	50 cm de distancia al sensor	-60 grados al eje perpendicular del sensor	El objeto si es detectado
6	350 cm de distancia al sensor	0 grados al eje perpendicular del sensor	El objeto no es detectado

5. Una vez completados los puntos anteriores, agregue a la Figura 1, **un Display I2C 16x2 LCD**, y coloque la imagen del circuito completado hasta este apartado.

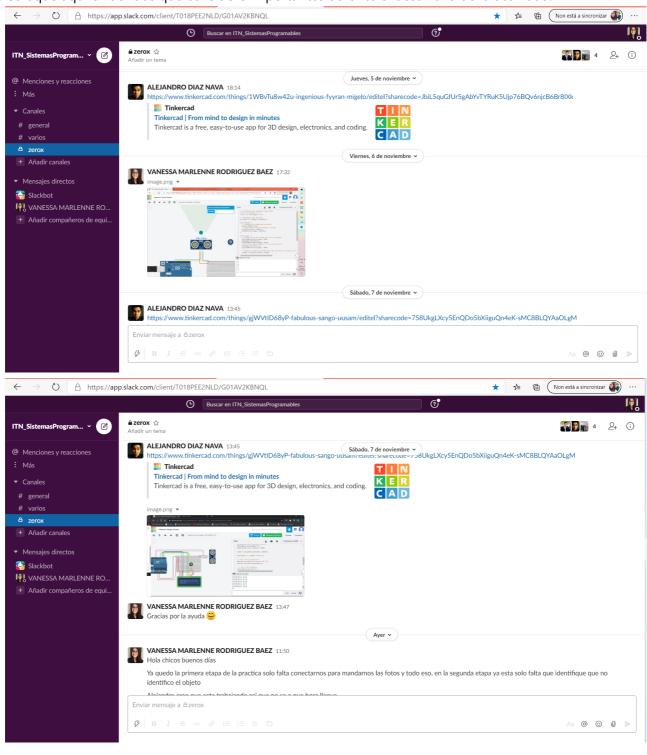


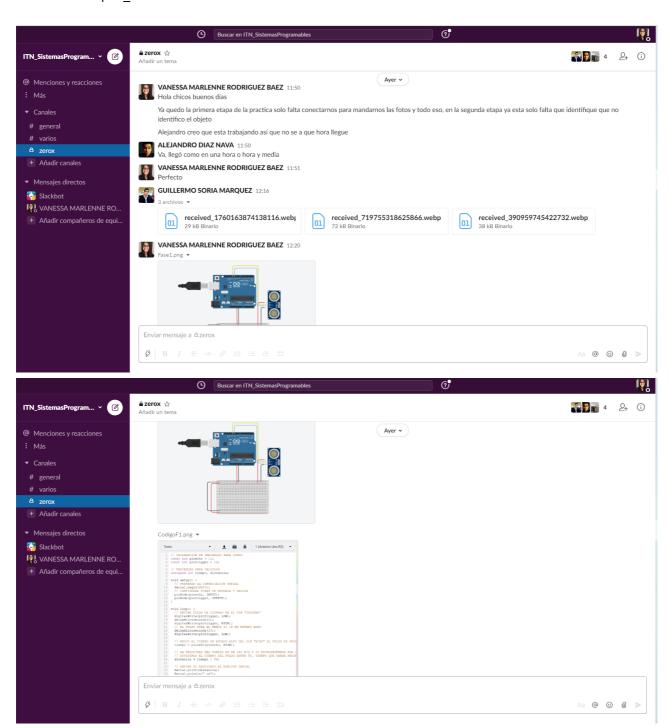
6. Al haber completado la integración del Display I2C, ajuste el programa que le permita a través del display mostrar el siguiente mensaje, "**Objetivo detectado a ? cm**, y en caso de no lograr la detección indicar el mensaje "**Objetivo fuera de rango**"

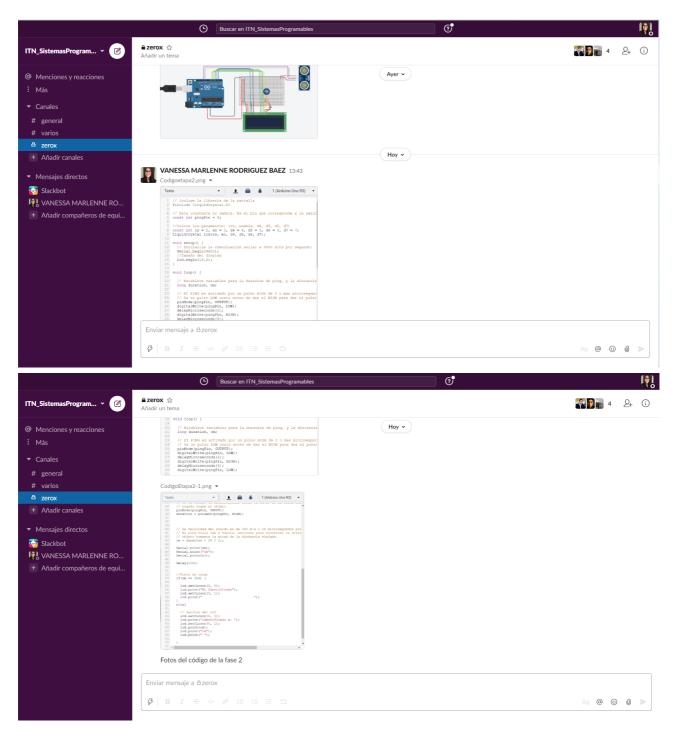
```
± (Arduino Uno R3)
 Texto
     // Incluye la libreria de la pantalla
     #include <LiquidCrystal.h>
  4
     // Esta constante no cambia. Es el pin que corresponde a la salid
  5
     const int pingPin = 8;
  7
     //Coloca los parametros: (rs, enable, d4, d5, d6, d7)
     const int rs = 2, en = 3, d4 = 4, d5 = 5, d6 = 6, d7 = 7;
     LiquidCrystal lcd(rs, en, d4, d5, d6, d7);
  9
 10
 11
     void setup() {
 12
       // Inicializa la comunicacion serial a 9600 bits por segundo:
 13
       Serial.begin(9600);
 14
       //Tamaño del display
 15
       lcd.begin(16,2);
 16
    }
 17
 18
     void loop() {
 19
 20
       // Establece variables para la duración de ping, y la distancia
 21
       long duration, cm;
 22
 23
       // El PING es activado por un pulso HIGH de 2 o mas microsegund
 24
       // Da un pulso LOW corto antes de dar el HIGH para dar el pulso
 25
       pinMode(pingPin, OUTPUT);
 26
       digitalWrite(pingPin, LOW);
 27
       delayMicroseconds(2);
 28
       digitalWrite(pingPin, HIGH);
 29
       delayMicroseconds(5);
       digitalWrite(pingPin, LOW);
31
```

```
1 (Arduino Uno R3)
Texto
34
      // cuando toque un objeto
35
     pinMode(pingPin, INPUT);
36
     duration = pulseIn(pingPin, HIGH);
37
38
39
     // La velocidad del sonido es de 340 m/s o 29 microsegundos por
40
     // El ping viaja ida y vuelta, entonces para encontrar la dista
41
42
     // objeto tomamos la mitad de la distancia viajada.
43
     cm = duration / 29 / 2;;
44
45
     Serial.print(cm);
46
     Serial.print("cm");
47
     Serial.println();
48
49
     delay(100);
50
51
52
     //Fuera de rango
53
     if(cm == 336) {
54
55
        lcd.setCursor(0, 0);
56
        lcd.print("No Identificado");
57
        lcd.setCursor(0, 1);
                                               ");
58
        lcd.print("
59
     }
60
     else{
61
62
       // Seccion del LCD
63
        lcd.setCursor(0, 0);
        lcd.print("Identificado a: ");
64
65
        lcd.setCursor(0, 1);
66
        lcd.print(cm);
67
        lcd.print("cm");
68
        lcd.print(" ");
69
70
      }
71
```

7. Coloque aqui evidencias que considere importantes durante el desarrollo de la actividad.







8. Conclusiones

- Diaz Navarro Alejandro: Está práctica si me fue algo más complicada, puesto que nunca había utilizado Arduino y mucho menos programado en el, así que con ayuda de mis compañeros y unos vídeos pude ir entendiendo un poco más cómo se maneja esté, la primera etapa fue un tanto confusa puesto que no sabíamos en qué posición tomar las medidas pero al final lo resolvimos, en la segunda etapa tuvimos problemas en cuanto a la pantalla LCD en cuestión de la conexión y los mensajes que mandaría una vez se detectará el objeto, al final se revolvió esto.. Así que solo me queda aprender más sobre el funcionamiento y la programación de estos componentes
- Rodríguez Báez Vanessa Marlenne: El uso del sensor ultrasónico normalmente es utilizado en robótica en la creación de carros de esquiva obstáculo y otros proyectos, Ya había utilizo el sensor el cual no se me complico mucho el codificarlo en la primera etapa lo unico que se me complico fue a la hora de querer hacer la medición pero mi compañero guillermo nos ayudo con es, el que nunca había utilizado es el display el cual si tuve que investigar mas de el y su funcionamiento con videos para

poder programarse y crear la condición para que el display hiciera su función, de ahí en fuera esta practica reforzó mis conocimientos con el sensor y creo nuevos sobre el display.

• Soria Márquez Guillermo: Esta práctica estuvo muy interesante, yo ya había utilizado este sensor anteriormente pero no de la manera que lo plantea la práctica. Al principio cuando comenzamos con la etapa 1 no tuvimos problema alguno, colocamos el objeto variando el ángulo a nuestra perspectiva, no utilizamos ninguna herramienta para posicionar el ángulo. En la etapa 2 tuvimos problemas porque en el LCD siempre mandaba el mensaje indicando que el objeto siempre estaba identificado incluso cuando lo posicionábamos fuera de rango, nos dimos cuenta que teníamos mal los cálculos y los modificamos. Al final la simulación funciono correctamente.



Criterios	Descripción	Puntaje
Instrucciones	Se cumple con cada uno de los puntos indicados dentro del apartado Instrucciones?	10
Desarrollo	Se respondió a cada uno de los puntos solicitados dentro del desarrollo de la actividad?	60
Demostración	El alumno se presenta durante la explicación de la funcionalidad de la actividad?	20
Conclusiones	Se incluye una opinión personal de la actividad por cada uno de los integrantes del equipo?	10

A Link Díaz Navarro Alejandro

Link Rodríguez Báez Vanessa Marlenne

Link Soria Márquez Guillermo