



BORCELLE

Circuito arduino e codice

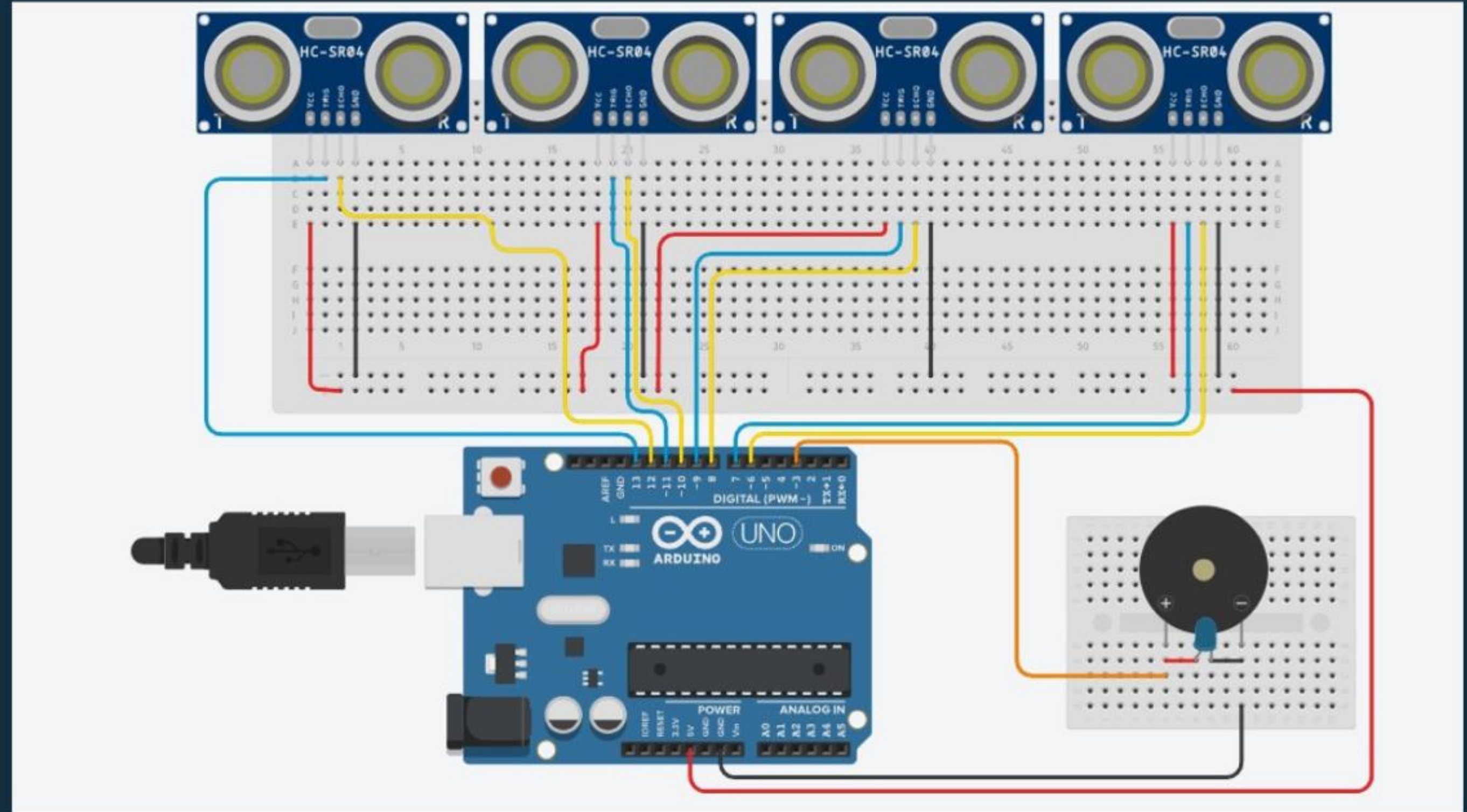


WWW.REALLYGREATSITE.COM



123-456-7890

Ciruito



Per far funzionare il circuito, va importata la libreria NewPing, quindi, si scrive <NewPing.h>. A seguito, si impostano i parametri dei 4 sensori, scrivendo il pin del trigger, il pin dell'echo e la distanza massima di misurazione

```
5  #define PE1 13
6  #define MAX1 50
7
8  #define PT2 10
9  #define PE2 11
10 #define MAX2 50
11
12 #define PT3 8
13 #define PE3 9
14 #define MAX3 50
15
16 #define PT4 5
17 #define PE4 6
18 #define MAX4 50
19
20 NewPing S1(PT1, PE1, MAX1);
21 NewPing S2(PT2, PE2, MAX2);
22 NewPing S3(PT3, PE3, MAX3);
23 NewPing S4(PT4, PE4, MAX4);
24
25
26 void setup() {
27     // put your setup code here, to run once:
28     Serial.begin(9600);
29     pinMode(3, OUTPUT);
30
31 }
32
```


Poi, si riconoscono le definizioni dei sensori, per poi richiamarle come variabili da far leggere ad Arduino. In fine si impostano le condizioni delle distanza per far suonare il cicalino

```
32
33 void loop() {
34     // put your main code here, to run repeatedly:
35     int L1 = S1.ping_cm();
36     int L2 = S2.ping_cm();
37     int L3 = S3.ping_cm();
38     int L4 = S4.ping_cm();
39
40     if(L1, L2, L3, L4 > 0) {
41         if(L1, L2, L3, L4 < 25) {
42             digitalWrite(3, HIGH);
43             delay(50);
44             digitalWrite(3, LOW);
45             delay(25);
46         }
47         if(L1, L2, L3, L4 > 25){
48             digitalWrite(3, HIGH);
49             delay(50);
50             digitalWrite(3, LOW);
51             delay(325);
52         }
53     }
54
55
56     Serial.println(L1);
57     Serial.println(L2);
58     Serial.println(L3);
59     Serial.println(L4);
60     Serial.println("_____");
61     delay(500);
62
63 }
```