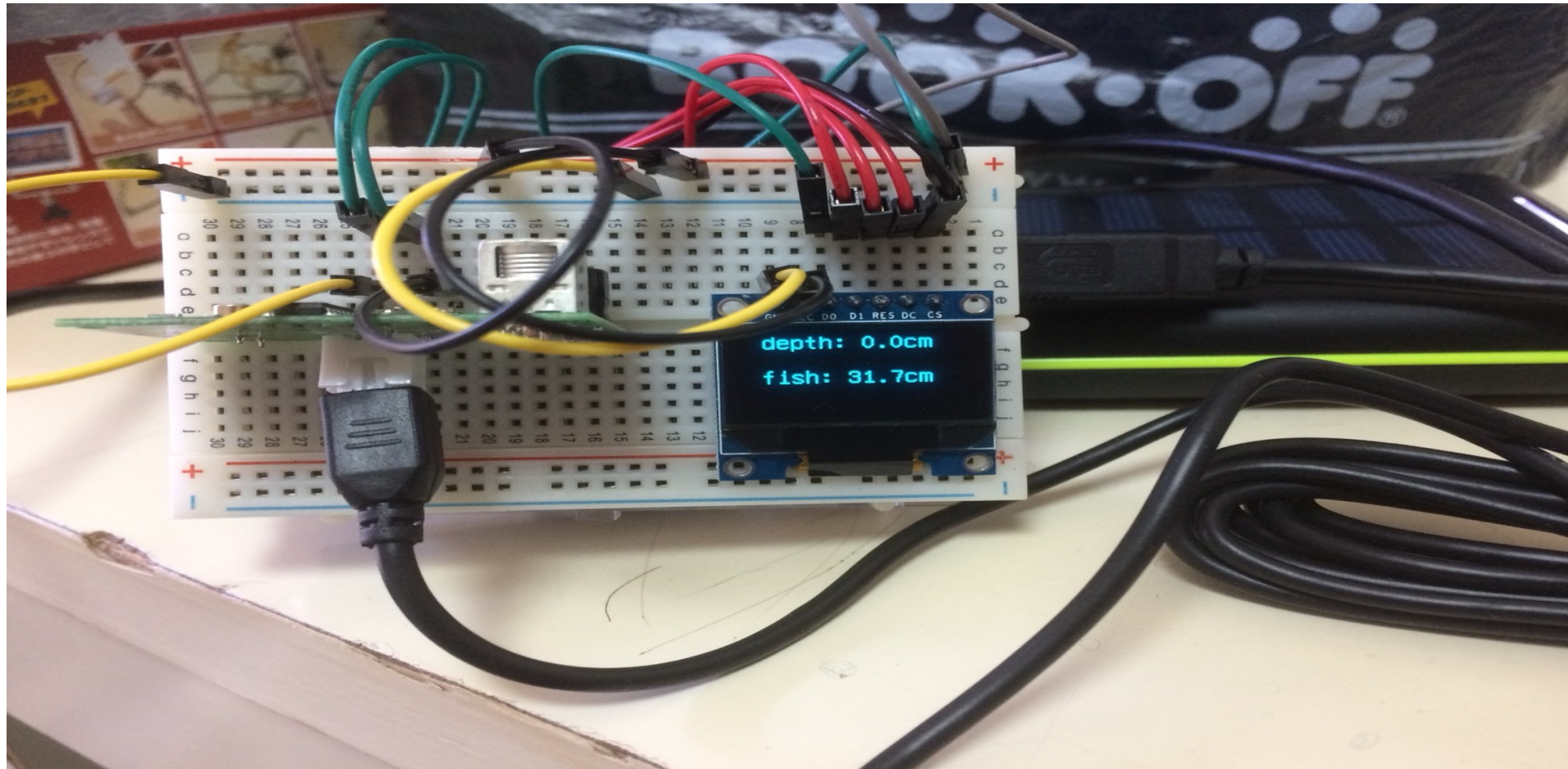


武藤研最終発表

環境情報学部1年 新真虎

71740237

テーマ：魚群探知機の自作



動機

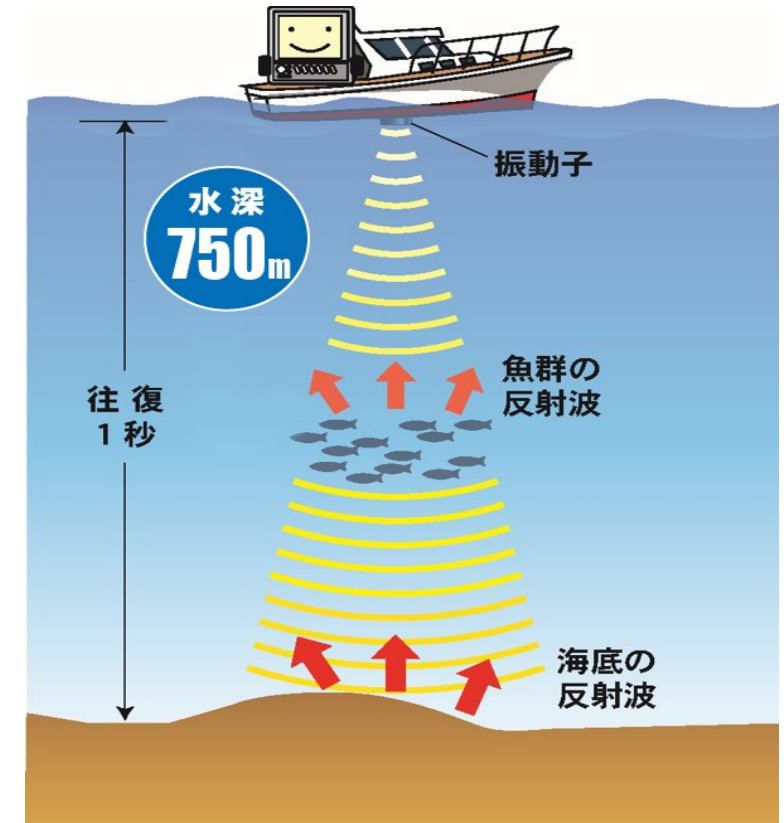
- 作ってみたかったから

材料

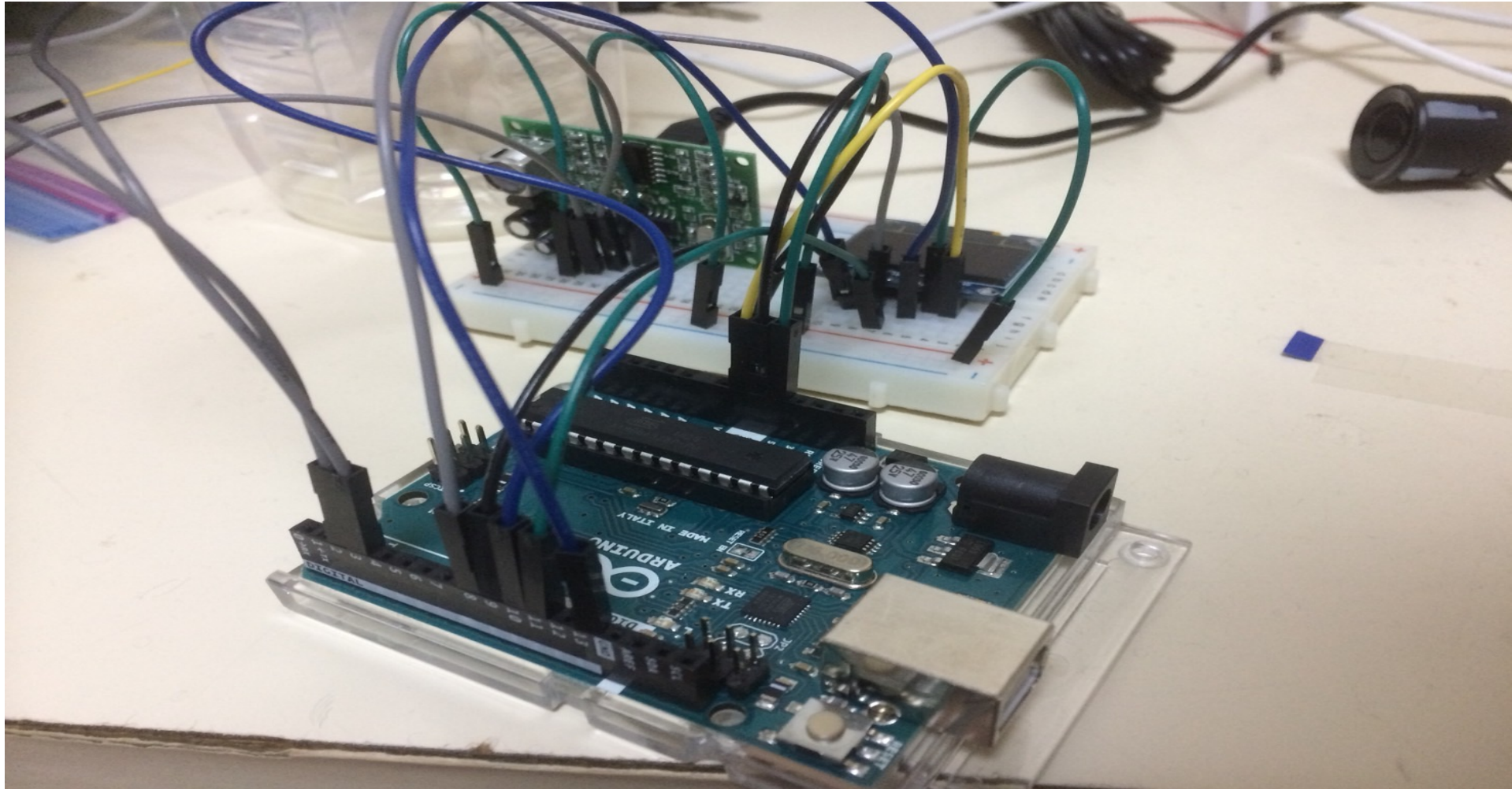
- Arduino uno
- SODIAL(R)DYP-ME007Y超音波センサモジュール(防水)
- HiLetgo OLEDディスプレイ(128×64)

仕様

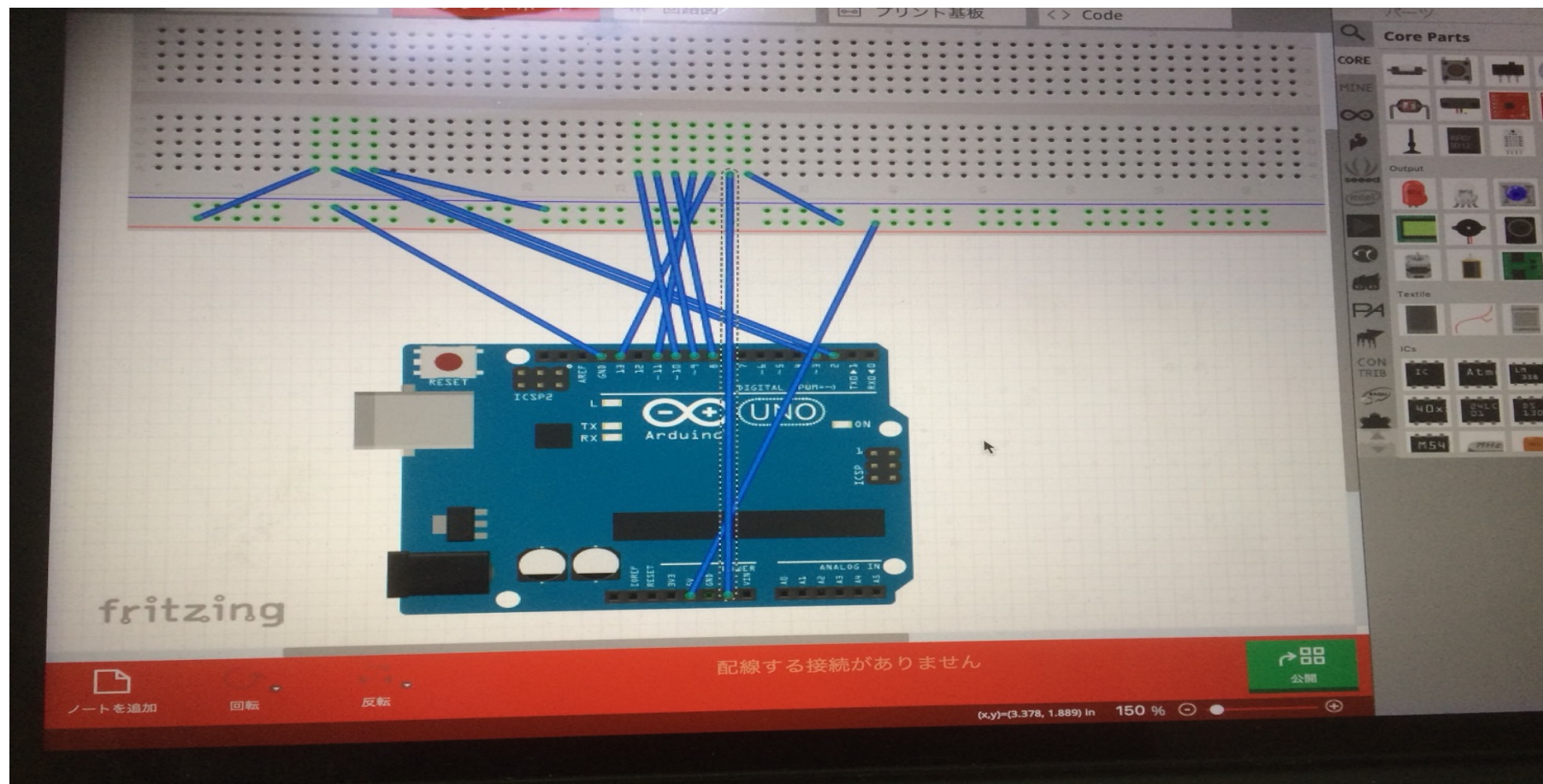
- 5回超音波を発射して反射の速度から水深を計測
- 5回の測定結果に大きなズレ等がなければその平均を水深として設定する。
- その後も水深を測定し続け、反射の速度に変化があれば魚と判定し、その深さを表示



実装の様子1



実装の様子2



実装の様子3

