

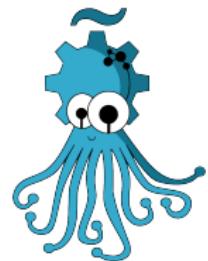
# SODAR: Iniciación a Arduino + Processing

## Un taller BricoLabs

ctemes eukelade Milo salvati

Asociación BricoLabs

7 noviembre / OSHWDem - 2014



# Agenda

## 1 Presentación

- ¿Quienes somos?
- Requisitos

## 2 Arduino

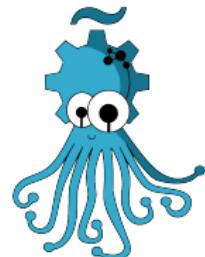
- Intro
- Montaje
- Conceptos CPP

## 3 SODAR

- Movimiento
- Sensor

## 4 Processing

- Geometría

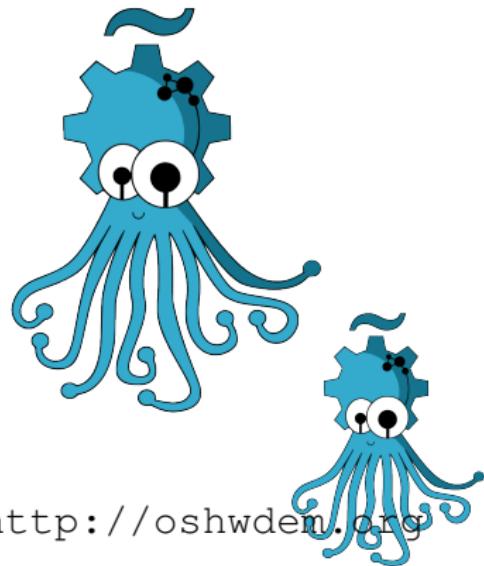


# BricoLabs y la OSHWDem



# BricoLabs

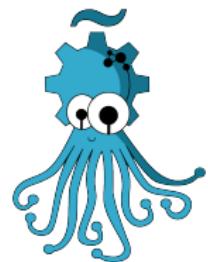
<http://bricolabs.cc/>



<http://oshwdem.org>

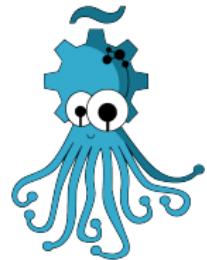
# Ponentes

- @ctemes
- @pepdiz
- @Milo\_1008
- @salvari



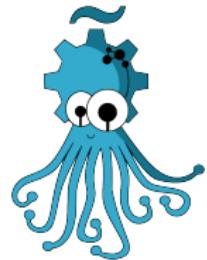
# Asistentes

- ¿Quién ha programado antes?



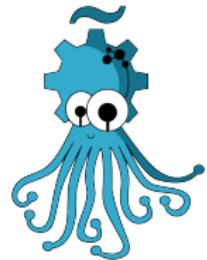
# Asistentes

- ¿Quién ha programado antes?
- ¿Quién conoce el Arduino?



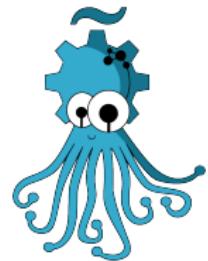
# Asistentes

- ¿Quién ha programado antes?
- ¿Quién conoce el Arduino?
- ¿Quién conoce Processing?

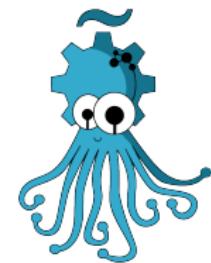
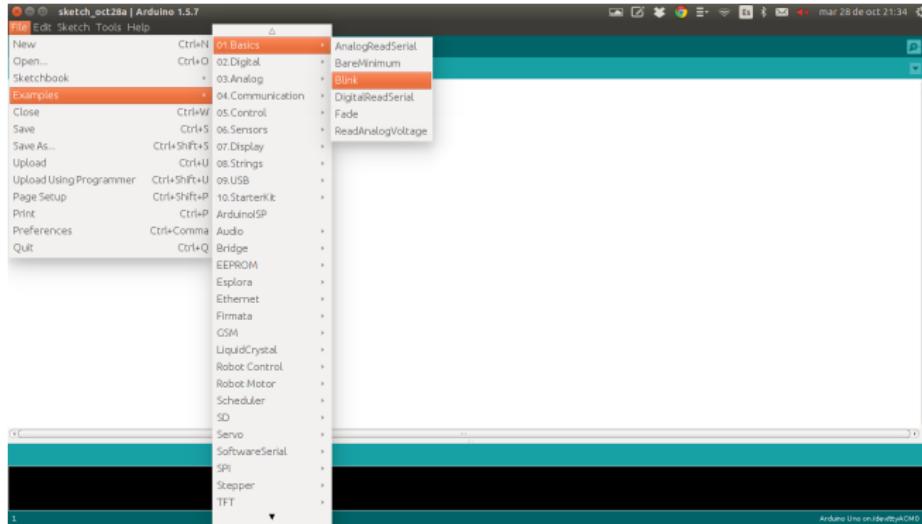


# Asistentes

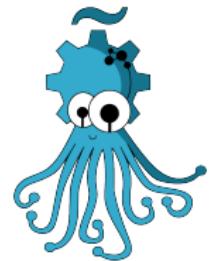
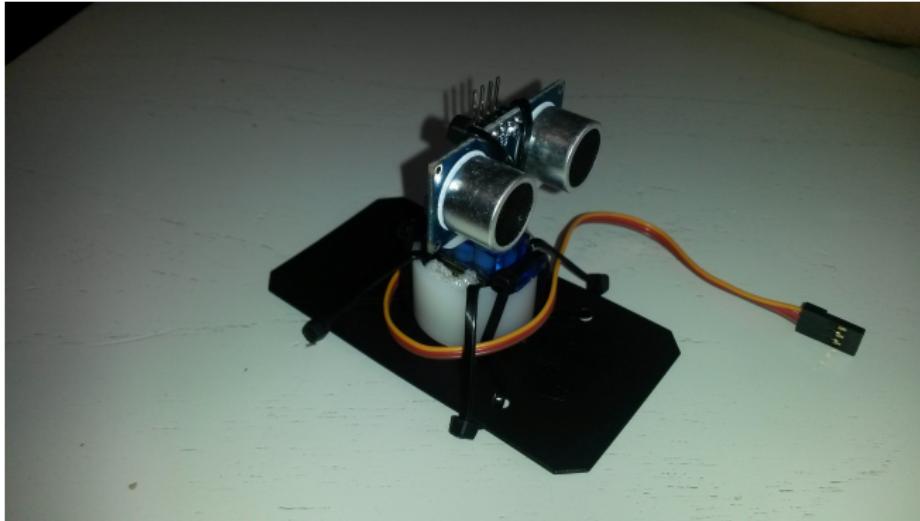
- ¿Quién ha programado antes?
- ¿Quién conoce el Arduino?
- ¿Quién conoce Processing?
- ¿Traéis los deberes hechos? ;)



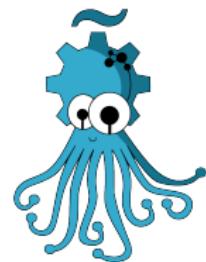
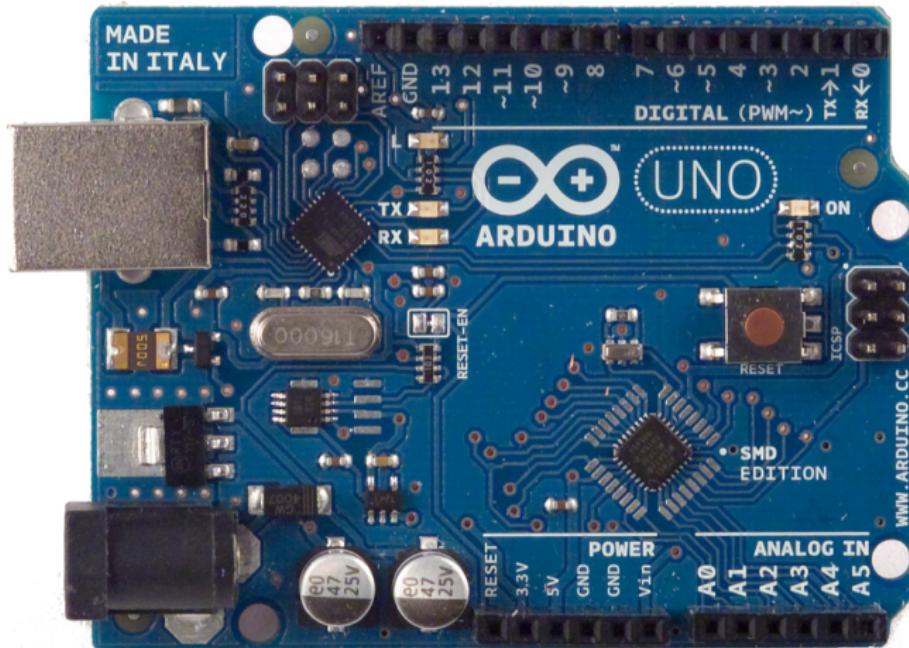
# Revisar la instalación



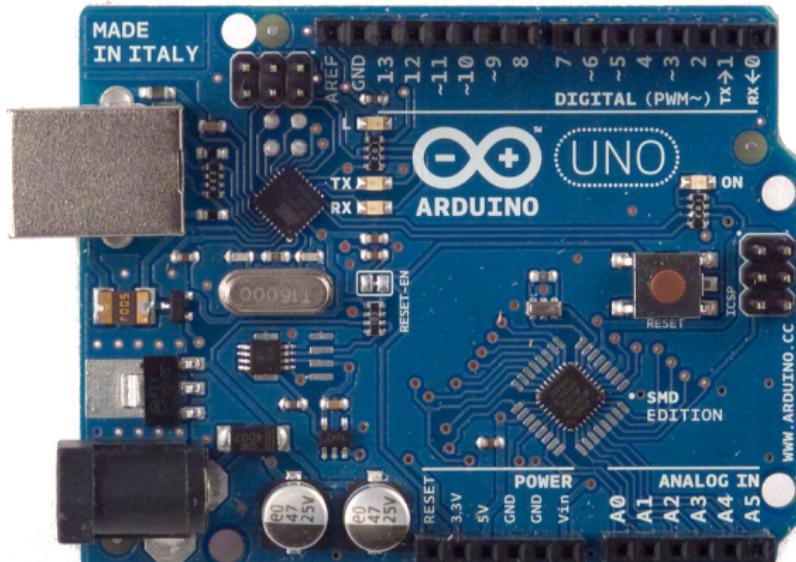
# SODAR



# SODAR



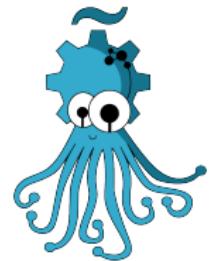
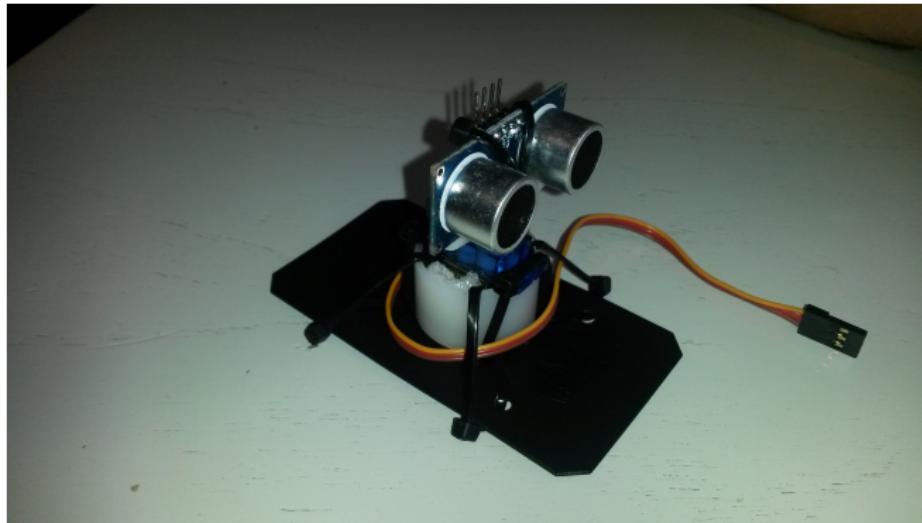
# Arduino



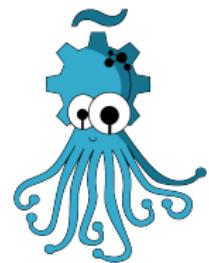
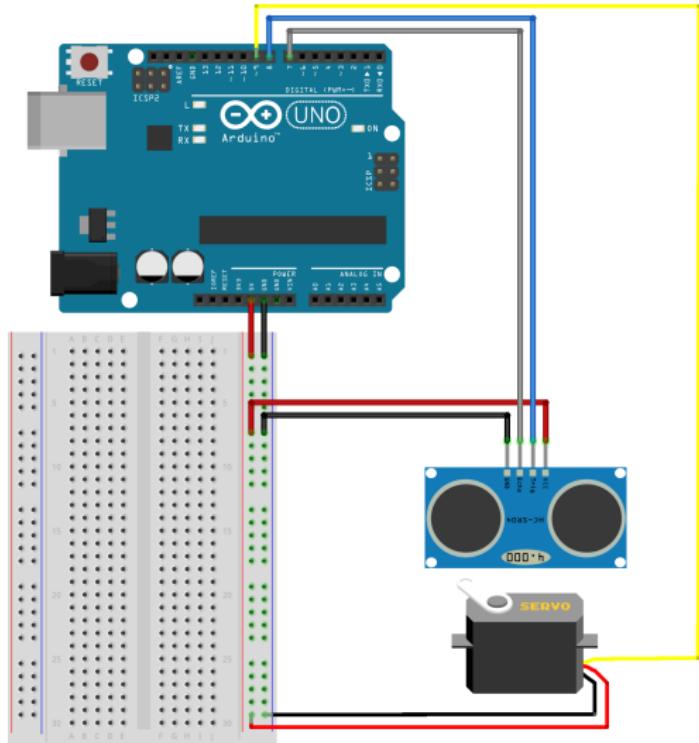
Página Principal

Foto Familia

# Montaje I



# Montaje II



# Estructura de un programa Arduino

```
#include <Servo.h>

#define SERVO_PWM_PIN 9

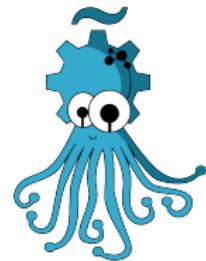
Servo myservo;

/*
 *-----*
 * setup
 * Se ejecuta una sola vez al principio del programa. O cuando el arduino
 * se resetea.
 *-----*/
void setup() {

}

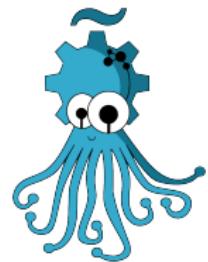
/*
 *-----*
 * loop
 * Se ejecuta siempre, hasta el fin de los tiempos :-)
 *-----*/
void loop() {

}
```



# Función

```
int medida(int intentos){  
}  
  
void canta(){  
    Serial.println('La,_la,_la!');  
}
```



# Serial

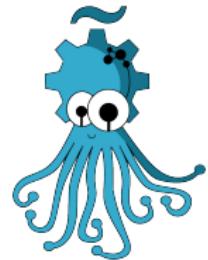
```
Serial.begin(9600);

Serial.print('Hola');      // Sin cambiar de linea

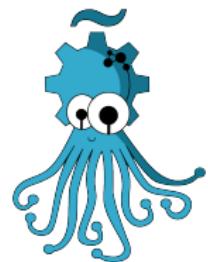
Serial.println('mundo');  // Con retorno de linea

Serial.print(10, DEC);     // Con formato (DEC, BIN, OCT, HEX)

Serial.println(10.1234, 2); // Imprime 10.12
```



# Servo



# Servo

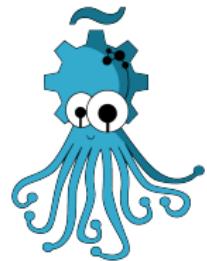
```
#include <Servo.h>

#define SERVO_PWM_PIN 9

Servo myservo;

myservo.attach(SERVO_PWM_PIN);

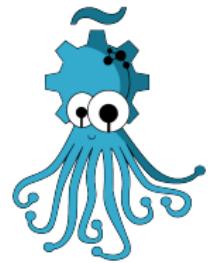
myservo.write(angle);
```



Presentación  
Arduino  
SODAR  
Processing

Movimiento  
Sensor

# Barridos



# Una solución

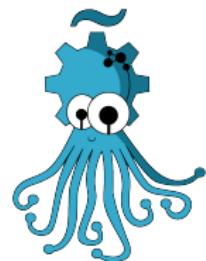
```
#define ANGULO_MIN 0      // angulo minimo del barrido (en grados)
#define ANGULO_MAX 180     // angulo maximo del barrido (en grados)
#define PASO_ANGULO 1       // paso de barrido

#define ATRAS -1
#define ADELANTE 1

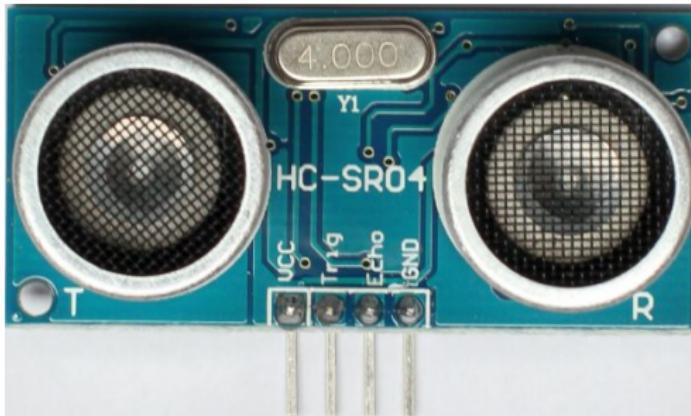
loop(){
    delay(50);           // espera 50 milisegundos
    miservo.write(angulo); // avanza el servomotor al angulo indicado

    if (angulo >= ANGULO_MAX) { direccion = ATRAS; }
    if (angulo <= ANGULO_MIN) { direccion = ADELANTE; }

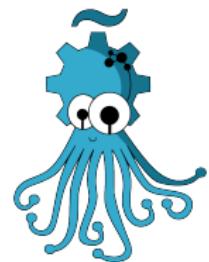
    angulo += direccion * PASO_ANGULO; // incrementa el angulo de
                                      // barrido un paso de barrido
}
```



# Sensor ultrasonidos



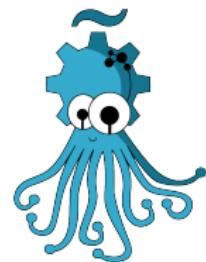
Sensor de distancia HC-SR04



# Sensor ultrasonidos

## Electric Parameter

Working Voltage	DC 5 V
Working Current	15mA
Working Frequency	40Hz
Max Range	4m
Min Range	2cm
MeasuringAngle	15 degree
Trigger Input Signal	10uS TTL pulse
Echo Output Signal	Input TTL lever signal and the range in proportion
Dimension	45*20*15mm



# Protocolo

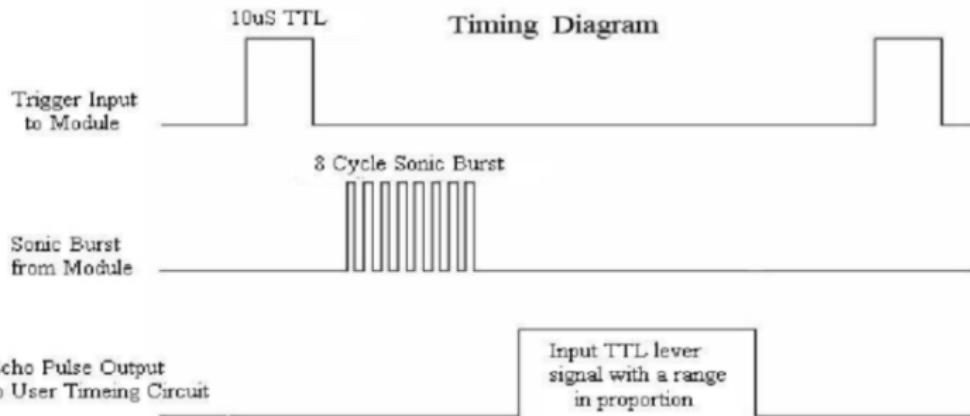
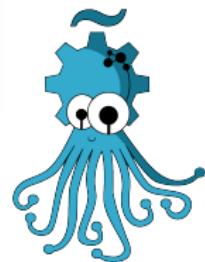


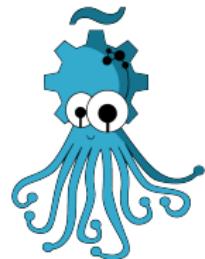
Diagrama de señales



# Función Medida

## Una función de bajo nivel

```
/*-----  
setup  
 Se ejecuta una sola vez al principio del programa. O cuando el arduino  
se resetea.  
-----*/  
  
void setup() {  
  pinMode(TRIGGER_PIN, OUTPUT); // pin trigger es salida  
  pinMode(ECHO_PIN, INPUT ); // pin echo es entrada  
  
  Serial.begin(9600); // Abrimos el puerto serie  
}
```



# Función Medida

## Una función de bajo nivel

```
/*-----  
loop  
  Se ejecuta siempre repetidamente, hasta el fin de los tiempos :-)-----*/  
void loop() {  
    // Preparamos el sensor  
    digitalWrite(TRIGGER_PIN, LOW);           // Nivel bajo para estabilizar  
    delayMicroseconds(5);                     // garantizamos 5 microsegundos  
  
    digitalWrite(TRIGGER_PIN, HIGH);          // Enviamos un pulso de 10 microsegundos  
    delayMicroseconds(10);  
    digitalWrite(TRIGGER_PIN, LOW);  
  
    time = pulseIn(ECHO_PIN, HIGH);           // Leemos el echo, viene codificado en  
                                              // el ancho del pulso  
  
    dist = time / 29 /2;                     // Calculamos la distancia  
                                              // y la imprimimos  
    Serial.println(dist);  
  
    delay(60);  
}
```

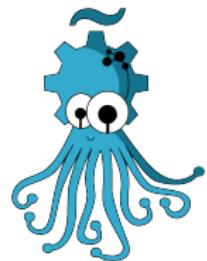


# NewPing

```
#include <NewPing.h>

NewPing sonar(TRIGGER_PIN,
              ECHO_PIN,
              DISTANCIA_MAXIMA); // Creamos un objeto sensor

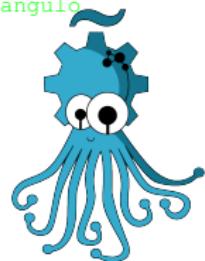
int cm = sonar.ping_cm(); // Medimos
```



# Solución SODAR

```
/*
 *-----*
 * obtenerDistanciaEnviar
 * esta funcion obtiene la distancia a la que se encuentra un objeto
 * y envia por el puerto serie el angulo y la distancia del objeto encontrado
 *-----*/
int obtenerDistanciaEnviar(int angulo) {

    int cm = sonar.ping_cm();           // obtiene la distancia en cm
    Serial.print(angulo, DEC);          // envia por puerto serie la distancia y el angulo
    Serial.print(",");                 // formato:
    Serial.println(cm, DEC);           // angulo,distancia<FINLINEA>
}
```



# Solución SODAR

```
#define ANGULO_MIN 0      // angulo minimo del barrido (en grados)
#define ANGULO_MAX 180     // angulo maximo del barrido (en grados)
#define PASO_ANGULO 1       // paso de barrido

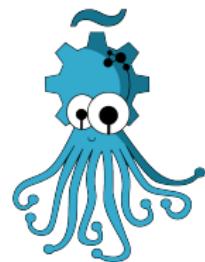
#define ATRAS -1
#define ADELANTE 1

loop(){
    delay(50);           // espera 50 milisegundos
    miservo.write(angulo); // avanza el servomotor al angulo indicado

    obtenerDistanciaEnviar(angulo); // obtiene la distancia y envia
                                    // los datos por el puerto serie

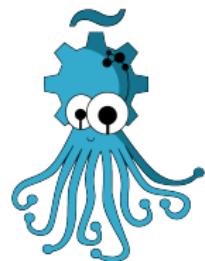
    if (angulo >= ANGULO_MAX) { direccion = ATRAS;}
    if (angulo <= ANGULO_MIN) { direccion = ADELANTE; }

    angulo += direccion * PASO_ANGULO; // incrementa el angulo de
                                      // barrido un paso de barrido
}
```



# Pantalla de Processing

Geometria de pantalla



# Traducción del ángulo

Un poco de LaTeX

