

Agenda

Índice

1. Presentación	1
1.1. ¿Quienes somos?	1
1.2. Requisitos	3
2. Arduino	3
2.1. Intro	3
2.2. Montaje	3
2.3. Conceptos CPP	5
3. SODAR	6
3.1. Movimiento	6
3.2. Sensor	7
4. Processing	9
4.1. Introducción	9
4.2. Geometría	11

1. Presentación

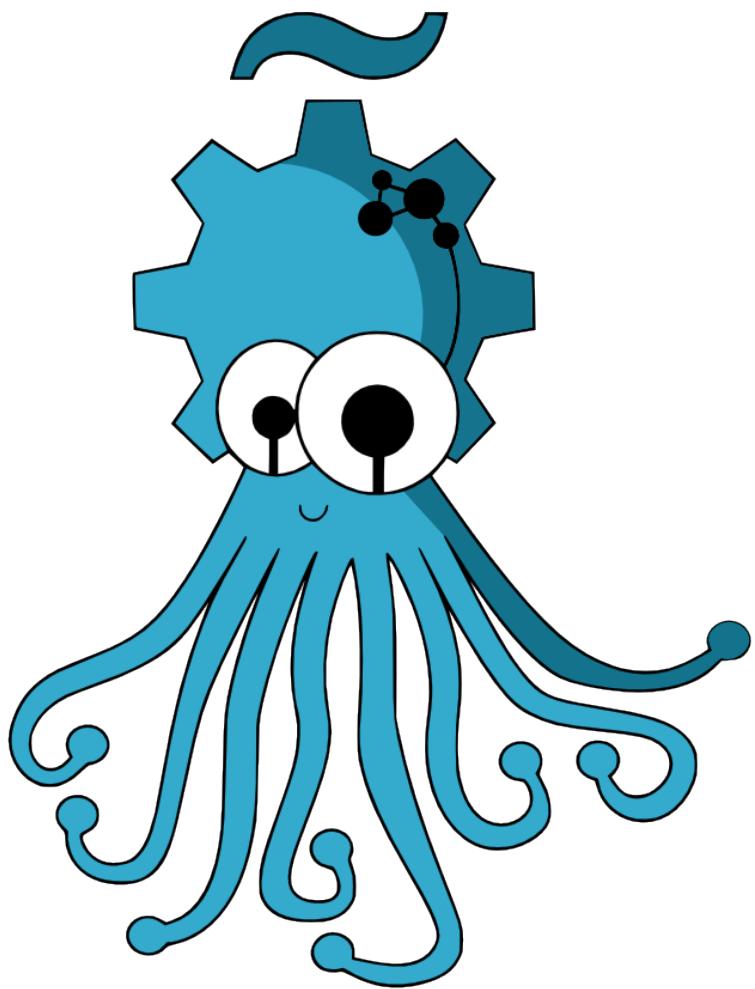
1.1. ¿Quienes somos?

BricoLabs y la OSHWDem



BricoLabs

<http://bricolabs.cc/>



<http://oshwdem.org>

PONENTES

- @ctemes
- @pepdiz
- @Milo_1008

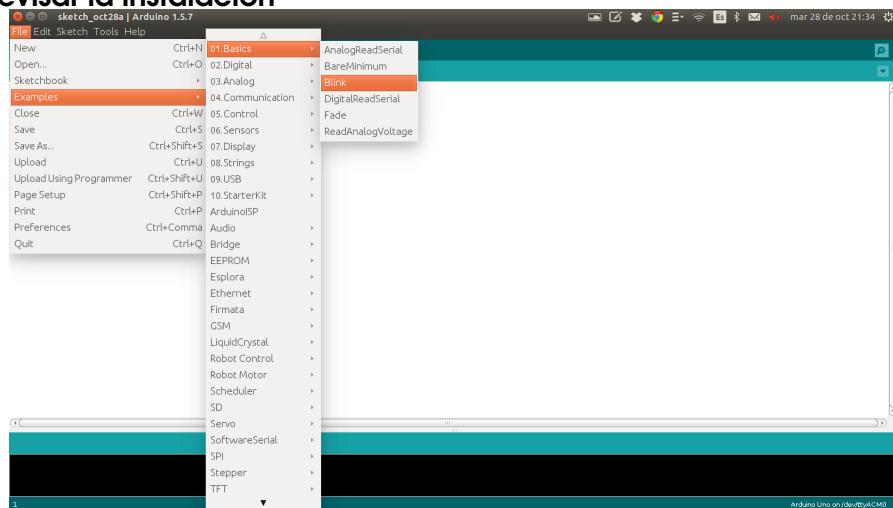
- @salvari

Asistentes

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

1.2. Requisitos

Revisar la instalación



2. Arduino

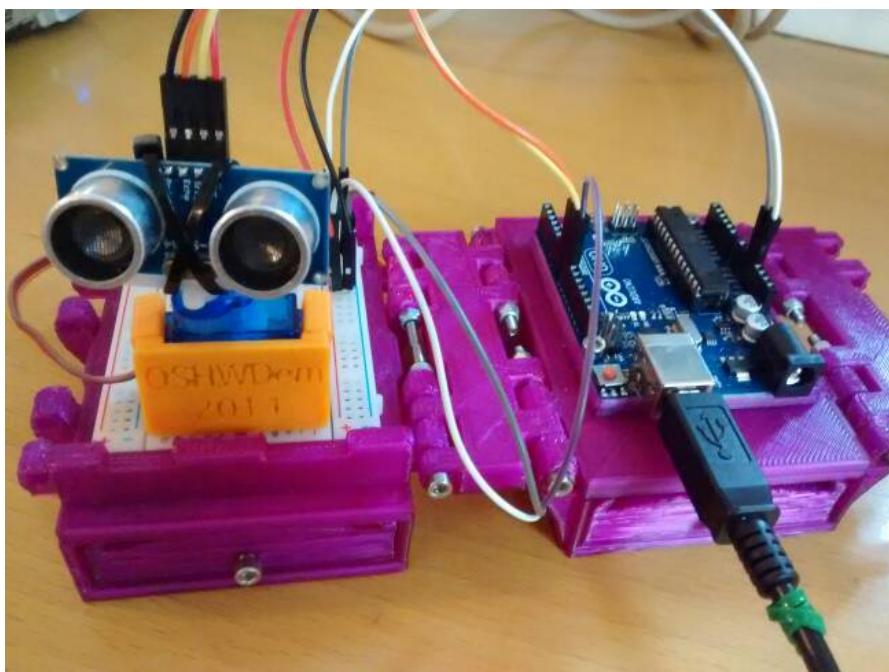
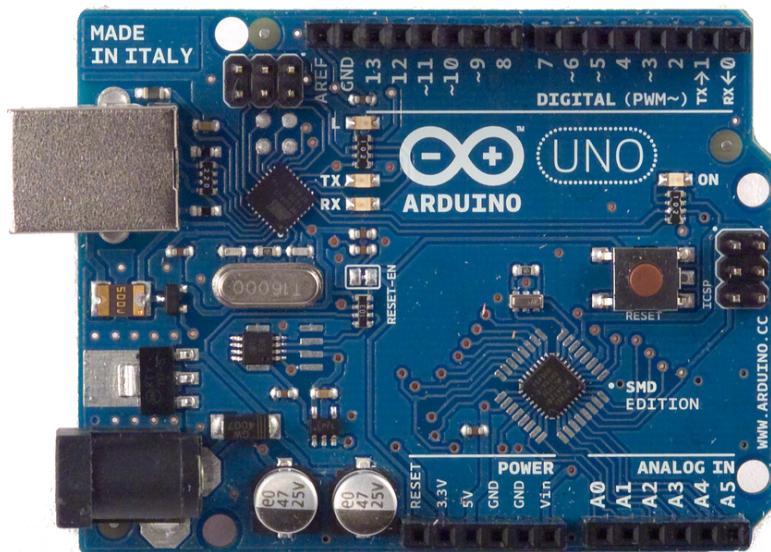
2.1. Intro

Arduino

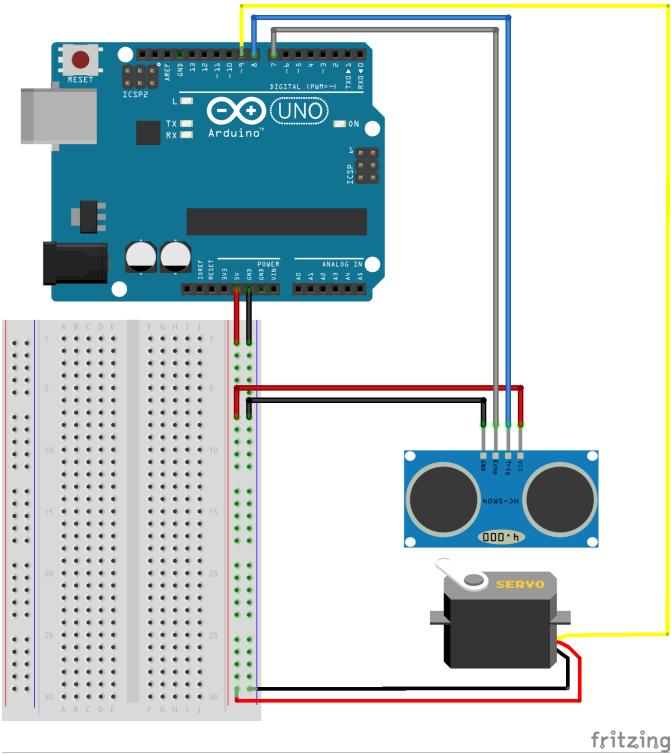
Página Principal Foto Familia

2.2. Montaje

Montaje I



Montaje II



fritzing

2.3. Conceptos CPP

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
```

3. SODAR

3.1. Movimiento

Servo



```
#include <Servo.h>
#define SERVO_PWM_PIN 9
Servo myservo;
myservo.attach(SERVO_PWM_PIN);
myservo.write(angle);
```

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

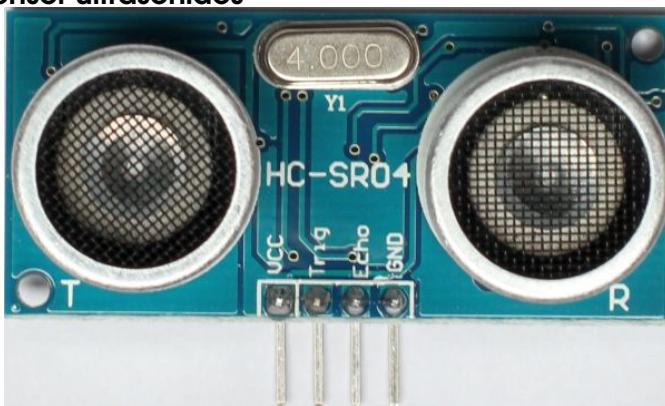
loop(){
    delay(50);           // espera 50 milisegundos
    miservo.write(angulo); // avanza el servomotor al angulo indicado

    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
}
```

3.2. Sensor

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 proportion
Dimension	45*20*15mm

Sensor de distancia HC-SR04

Protocolo

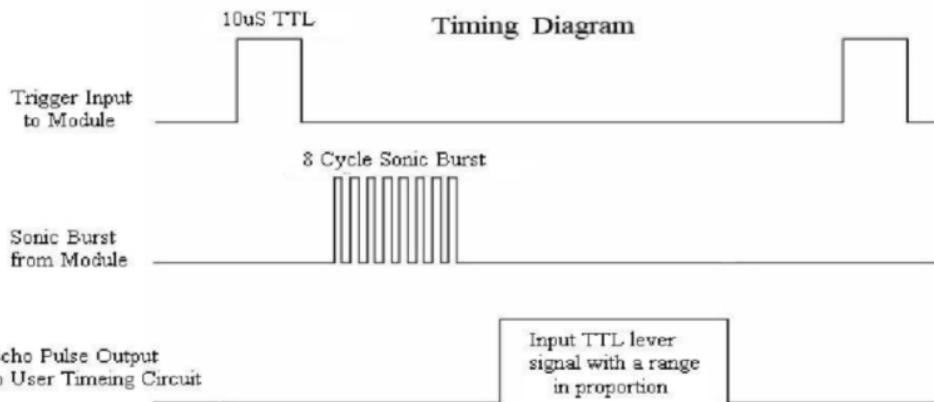


Diagrama de señales

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
}

/*
 *-----*
 * 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(",");
    Serial.println(cm, DEC);       // formato:
                                    // angulo,distancia<FINLINEA>
}

#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; }

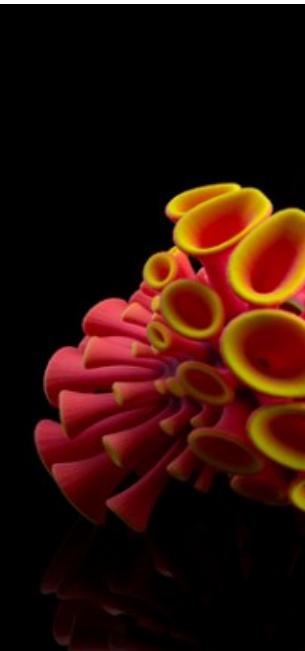
    angulo += direccion * PASO_ANGULO; // incrementa el angulo de
                                      // barrido un paso de barrido
}

```

4. Processing

4.1. Introducción

Processing



Estructura de un programa

```
import processing.serial.*;  
  
// ----- variables -----  
  
int numPuntos=0;  
String contenidoSerie;  
Serial miPuerto;  
  
/*-----  
setup  
Se ejecuta una sola vez al principio del programa  
-----*/
```

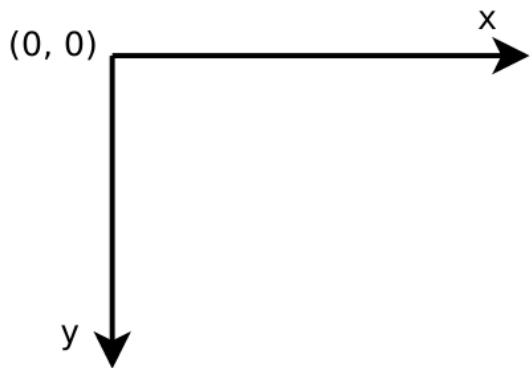
```
void setup() {
    background(255);
    size(MAXX, MAXY);
}

-----
draw
Se ejecuta eternamente hasta el fin de los tiempos
-----
void draw() {

}
```

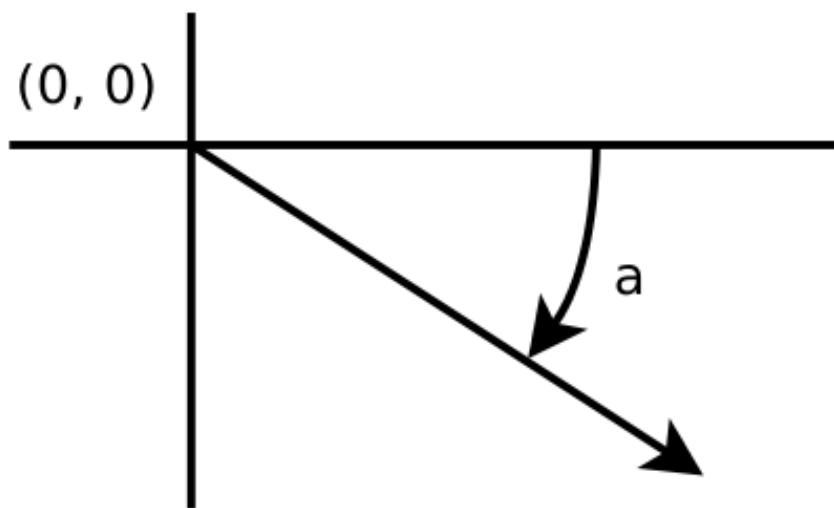
4.2. Geometría

Pantalla de Processing Coordenadas



Coordenadas en Processing

Pantalla de Processing Ángulos



$$\beta = 2\pi - \text{radians}(\alpha)$$

Pantalla de Processing Trigonometría

soh-cah-toa

sin cos tangente

$$\sin (\theta) = \frac{o}{h}$$

$$\tan (\theta) = \frac{o}{a}$$

$$\cos (\theta) = \frac{a}{h}$$

$$\tan (\theta) = \frac{\sin (\theta)}{\cos (\theta)}$$

