

IEEE ÇUKUROVA STUDENT BRANCH

TEMEL ELEKTRONİK ATÖLYESİ VE ARDUİNO EĞİTİMİ

POWER & ENERGY SOCIETY

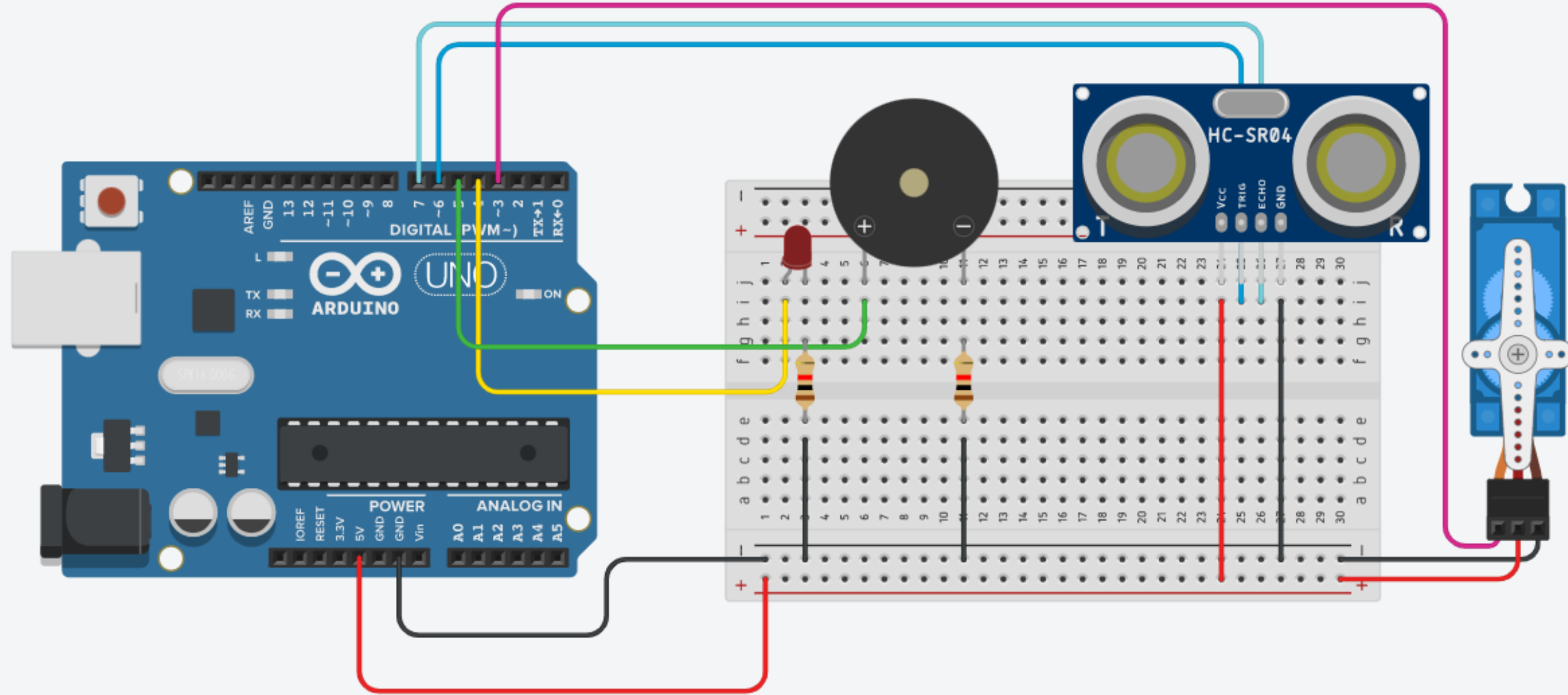


Çukurova University
IEEE Student Branch

Ders 6

- Buzzer kavramı hakkında bilgi sahibi olmak
- Birden fazla bileşeni tek bir deneyde kullanmanın getirdiği bazı zorlukları deneyimlemek
- "Arduino IDE'de yeni fonksiyonlar yazmak ve bir arada çalışmasını sağlamak" kavramını deneyimlemek.

RADAR



RADAR

deney

```
#include <Servo.h>

#define led 4
#define buzz 5
#define trig 6
#define echo 7

Servo sg90;

int sure;
int mesafe;
int pos = 0;

void setup()
{
    Serial.begin(9600);
    pinMode(led, OUTPUT);
    pinMode(buzz, OUTPUT);
    pinMode(trig, OUTPUT);
    pinMode(echo, INPUT);

    sg90.attach(3);
    sg90.write(0);

}
```

```
void motor()
{
    for(pos = 45; pos <= 135; pos += 15)
    {
        sg90.write(pos);
        delay(50);
        ol();
    }
    for(pos = 135; pos <= 45; pos -= 15)
    {
        sg90.write(pos);
        delay(50);
        ol();
    }
    Serial.println("");
}
```

RADAR

```
void ol()
{
    digitalWrite(trig, HIGH);
    delay(1000);
    digitalWrite(trig, LOW);

    sure = pulseIn(echo, HIGH);
    mesafe = (sure/2)/29.1;

    Serial.print("Distance: ");
    Serial.println(mesafe);

    if (mesafe <=5)
    {
        Serial.print("5cm");

        digitalWrite(led, HIGH);
        digitalWrite(buzz, HIGH);
        delay(50);

        digitalWrite(led, LOW);
        digitalWrite(buzz, LOW);
        delay(50);
    }
    else
    {
        Serial.print("clear");

        digitalWrite(led, HIGH);
        delay(300);
        digitalWrite(led, LOW);
    }
}
```

```
void loop()
{
    motor();
}
```

KAPANIŞ

IEEE ÇUKUROVA STUDENT BRANCH

DİNLEDİĞİNİZ VE KATILDIĞINIZ İÇİN TEŞEKKÜLER

BİR SONRAKİ DERSTE GÖRÜŞMEK ÜZERE



Çukurova University
IEEE Student Branch

SK Out.