

PAY IT FORWARD ...

Chúng tôi không sáng tạo ra câu nói này.

Pay it forward...

Hãy tri ân người giúp mình bằng cách giúp đỡ người khác Cho đi không phải để nhận lại.

Câu chuyện bắt đầu từ một cậu bé, và một ý tướng có thể làm thay đổi thế giới... PAY IT FORWARD

Đó là khi bạn giúp đỡ 3 người bạn không quen biết, dù là bằng thời gian, hay công sức, hay kinh nghiệm, hay kiến thức, hay tiến bạc, ...

Mà không chờ đợi một sự báo ân nào.

của mình.

Chi cần mỗi người trong 3 người đó, lại đem những gì mình có, mà người khác cần, tiếp tục giúp đỡ thêm 3 người nữa.

Chính những người-giúp-đỡ, và người-được-giúp-đỡ, sẽ là những người góp phần thay đổi thế giới...

Một thế giới sẽ chia kiến thức - và yêu thương ...



CÂU LẠC BỘ NGHIÊN CỬU KHOA HỌC KHOA ĐIỆN-ĐIỆN TỬ ĐH BÁCH KHOA TP. HỒ CHÍ MINH



# MSP430 COURSE LESSON 9 SENSORS & SYSTEM

**Training document for C8 course** 



#### payitforward.edu.vn

#### Cảm biến (Sensors)

Đại lượng vật lý



Cảm biến



Đại lượng điện



- Áp suất
- Nhiệt độ
- Ánh sáng
- Chuyển động
- Khoảng cách
- Độ ẩm
- ...

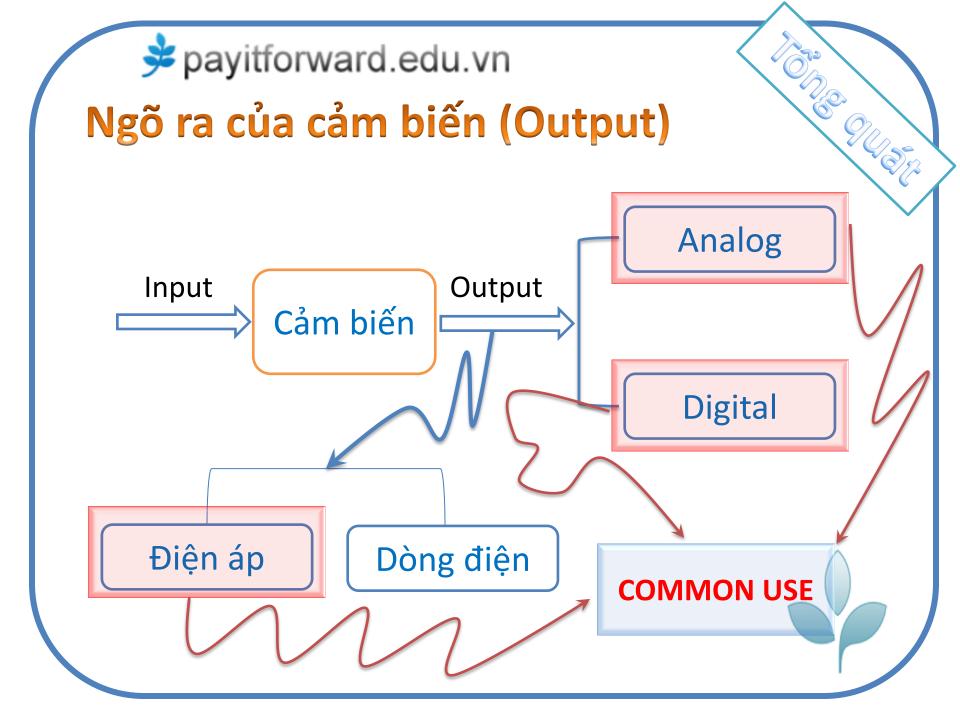
- Dòng điện

- Điện áp

Đo được

Xử lý được







#### Xử lý tín hiệu từ cảm biến

#### **NON MCUs**

Cảm biến



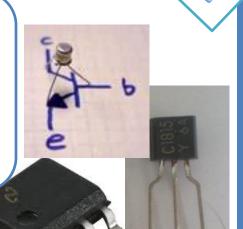
Op – Amps Transistors Relays

• •



So sánh
Khuếch đại
Cộng, trừ
Đóng cắt các linh kiện bán dẫn





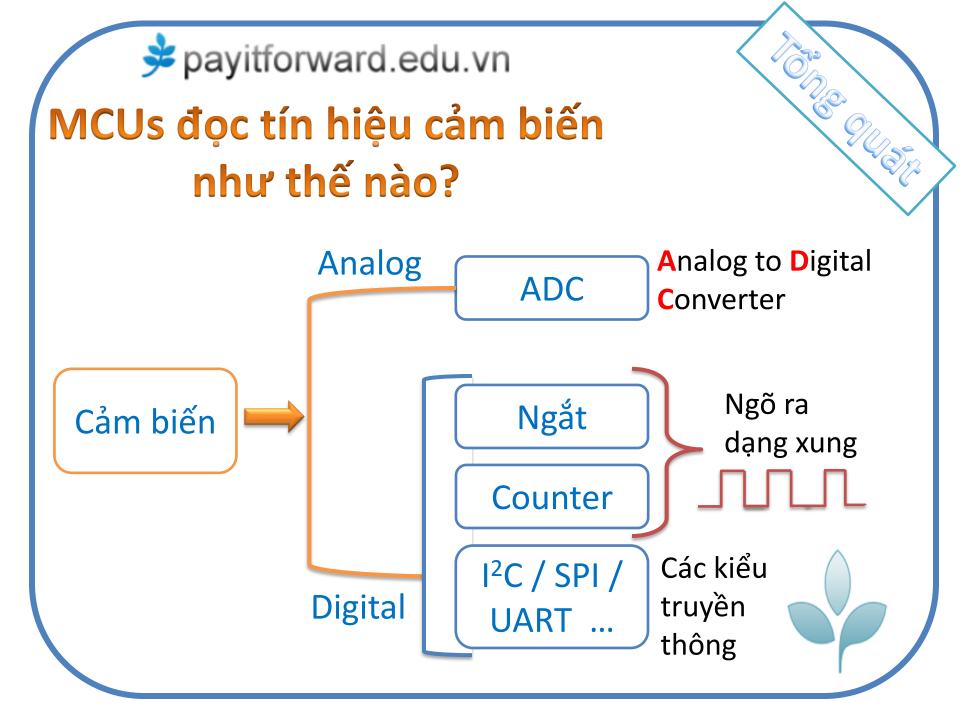


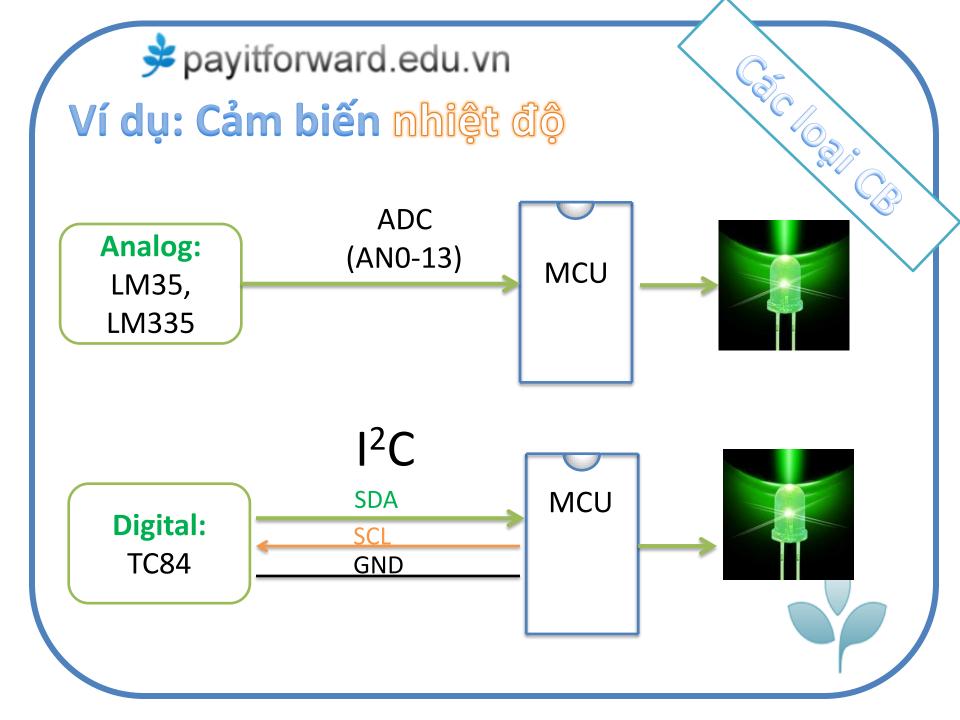
#### Xử lý tín hiệu từ cảm biến



Có thể kết hợp các linh kiện Analogs, các IC số, ... trước khi đưa tín hiệu vào Vi điều khiển Phụ thuộc vào:

- Dạng tín hiệu (Analog / Digital)
- Độ lớn tín hiệu (cần khuếch đại hay không?)
- Phương thức truyền thông giữa cảm biến và MCUs







**Digital:** 

Hồng

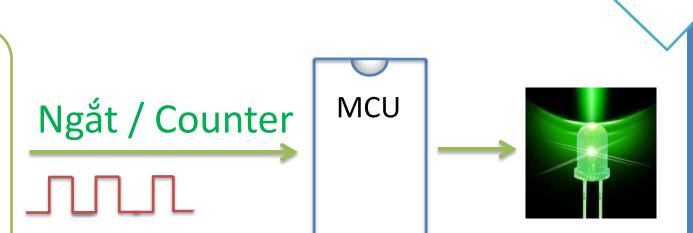
ngoại

(Gồm Led

phát và

Led thu)

Ví dụ: Cảm biến Hồng ngoại



Là thiết bị điện tử cảm nhận những thay đổi từ môi trường bên ngoài và biến đổi thành các tín hiệu điện để điều khiển các thiết bị khác.











**Ultrasonic Sensor 40KHz** 

Ultrasonic ranging module





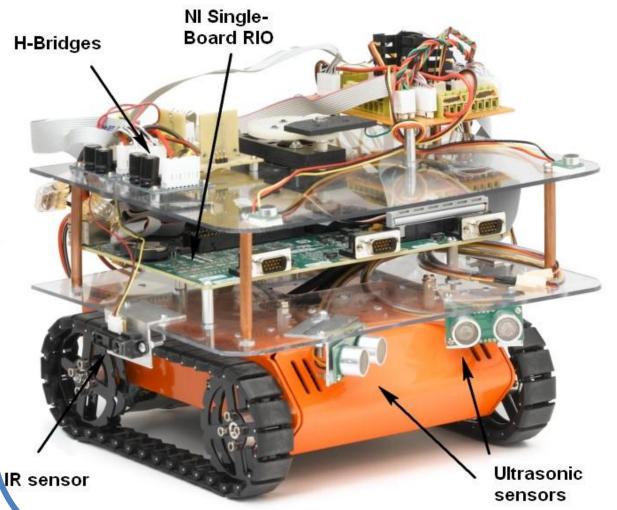


Distance Measuring Sensor

**Analog Voltage Output** 







#### **Application**

**Ultrasonic Sensor** 

**Distance Measuring Sensor** 

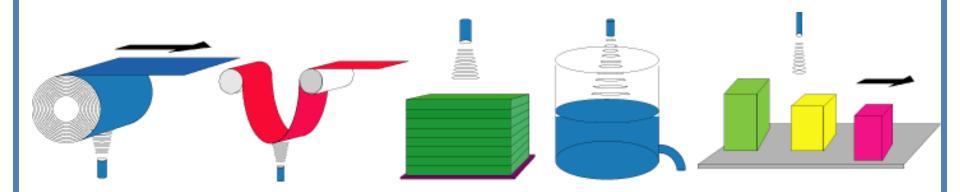




#### **Application**

**Ultrasonic Sensor** 

**Distance Measuring Sensor** 



Measurement of dynamically changing diameters

Mearement of dynamically changing distances

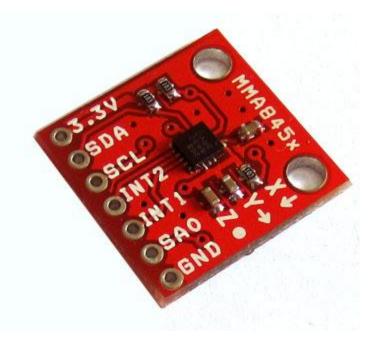
Measurement of dynamically changing heights

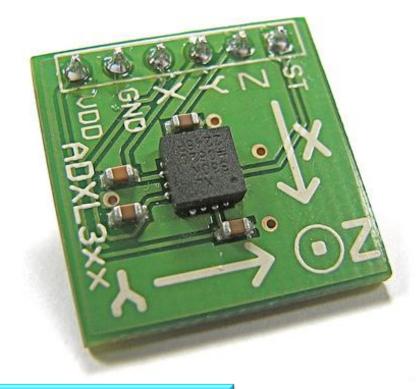
Measurement of dynamically changing depths

Counting numbers of units









### Accelerometer

**I2C** serial interface







**Application** 

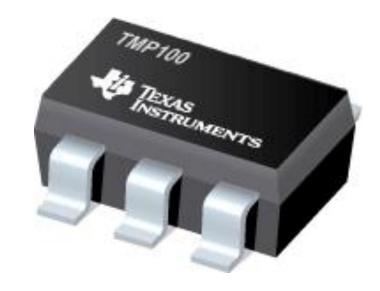






**Analog Thermometer – LM35** 

**Analog Voltage Output** 



TMP100 I2C
Digital Thermometer



DS18B20 One-Wire Digital Thermometer









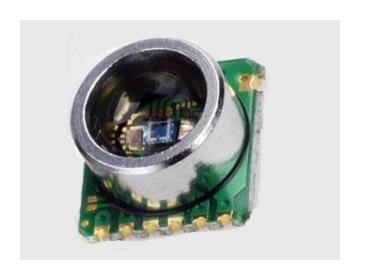
Infrared

Phototransistor

**Analog Voltage Output** 









Digital Pressure sensor (cảm biến áp suất)

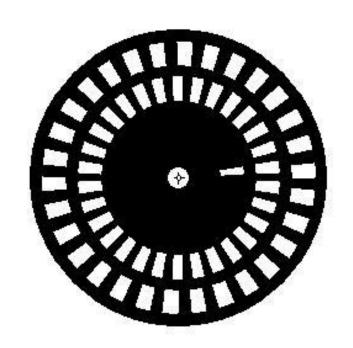
**I2C** serial interface

**Gas Sensor** 

**Analog Voltage Output** 

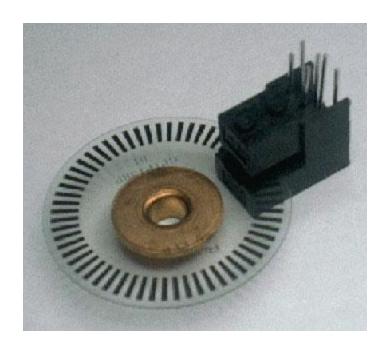
Absolute encoder & Incremental encoder.

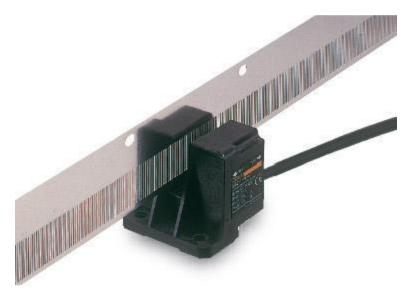














#### Incremental rotary encoder

Coding for clockwise rotation

Phase	A	В
1	0	0
2	0	1
3	1	1
4	1	0

## Coding for counter-clockwise rotation

Phase	Α	В
1	1	0
2	1	1
3	0	1
4	0	0

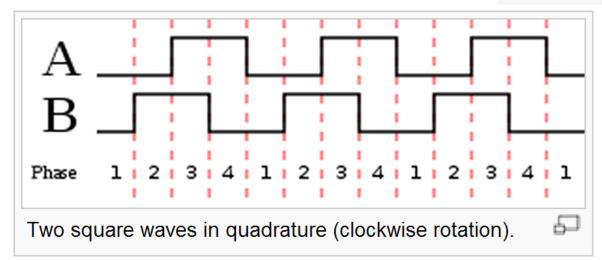


Coding for clockwise rotation

Phase	Α	В
1	0	0
2	0	1
3	1	1
4	1	0

Coding for counter-clockwise rotation

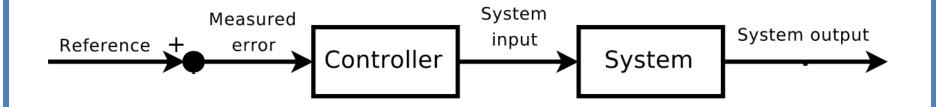
Phase	Α	В
1	1	0
2	1	1
3	0	1
4	0	0

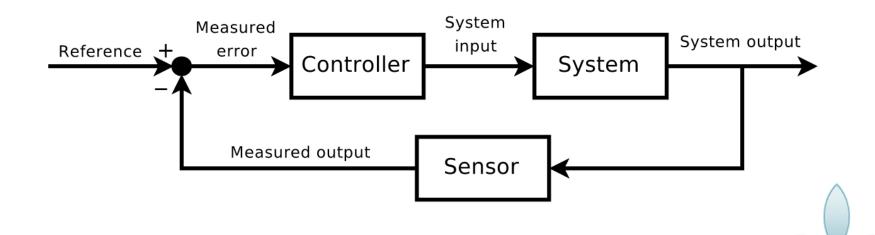


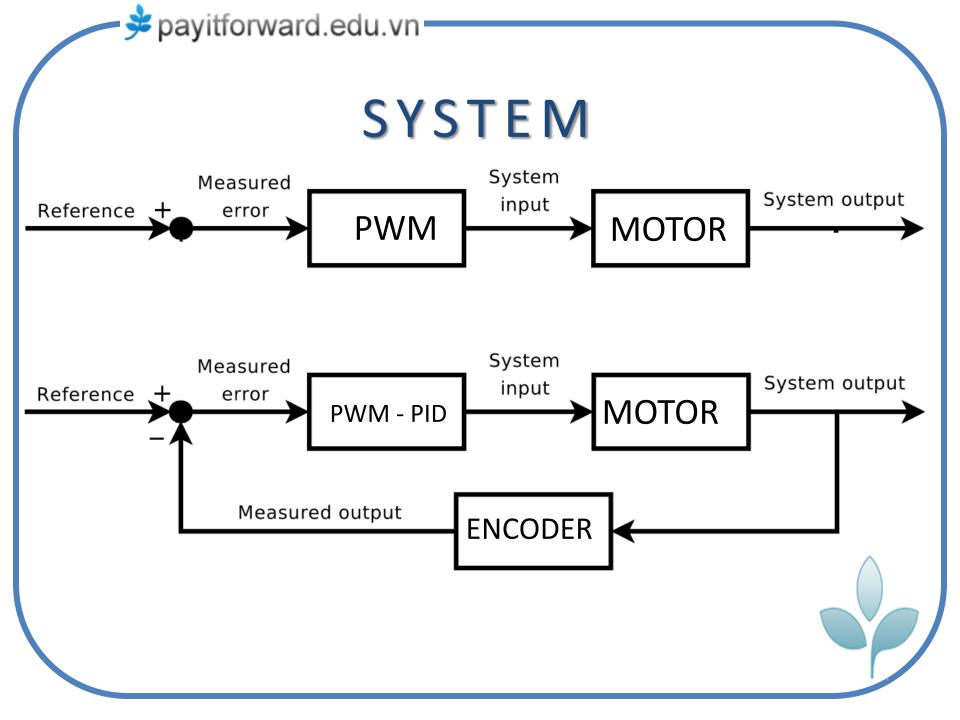




#### SYSTEM

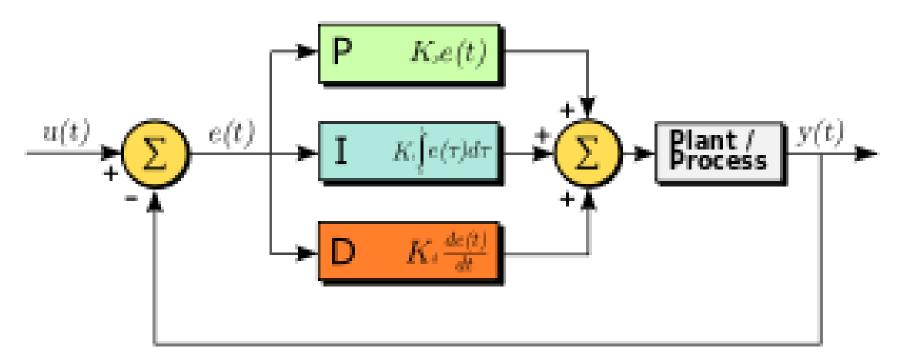








# PID (Proportional Integral Derivative)



#### **Basic References**:

http://en.wikipedia.org/wiki/PID controller

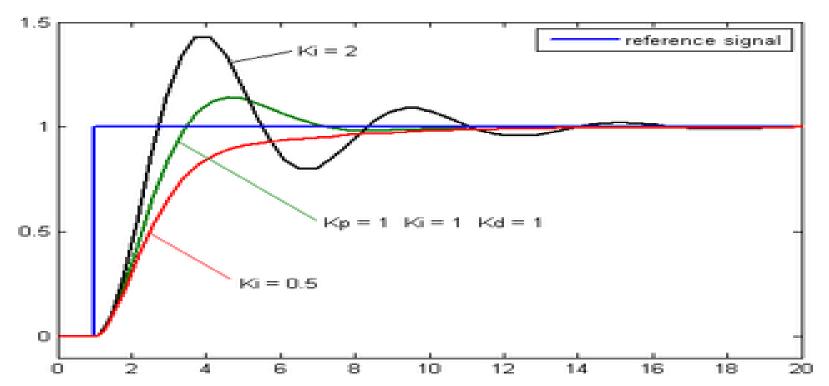
http://vi.wikipedia.org/wiki/B%E1%BB%99 %C4%91i%E1%BB%81u khi%E1%BB%83n PID

http://www.hocavr.com/index.php/en/app/dcservo

Fundamentals of Control System – Huynh Thai Hoang



# PID (Proportional Integral Derivative)



#### **Basic References**:

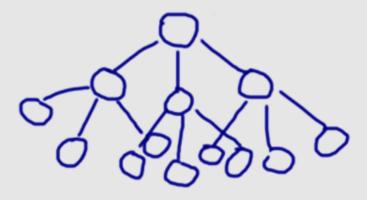
http://en.wikipedia.org/wiki/PID controller

http://vi.wikipedia.org/wiki/B%E1%BB%99\_%C4%91i%E1%BB%81u\_khi%E1%BB%83n\_PID

http://www.hocavr.com/index.php/en/app/dcservo

Fundamentals of Control System – Huynh Thai Hoang

PAY IT FORWARD



payitforward.edu.vn