# ULTRASONIC SENSOR

Handong university

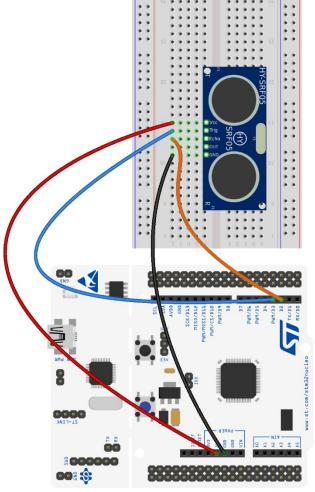
Jong-won Lee

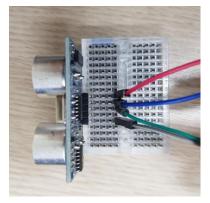
- □ 실습 목적
  - □ 초음파 센서의 원리를 이해한다.
  - □ 초음파 센서를 이용하여 거리를 측정할 수 있다.
- □ 실습 시나리오
  - □ 5초 간격으로 초음파 센서를 통해 측정된 거리를 터미 널 에뮬레이터(Tera Term)에 표시한다.



### □ 회로 구성

Ultrasonic sensor	Nucleo board
VCC	5V
Trig	D3 (PB_3)
Echo	D2 (PA_10)
GND	GND









#### □ A sample code

```
6 #include "mbed.h"
 8 DigitalOut trigger (ARDUINO UNO D3);
 9 DigitalIn echo (ARDUINO UNO D2);
10 Timer timer1:
11
12 BufferedSerial pc(CONSOLE TX, CONSOLE RX, 115200);
13 char buffer[80];
14
15 int main()
16 {
    float distance;
17
18
19
      sprintf(buffer, "Mbed OS version %d.%d.%d\r\n\n",
20
              MBED MAJOR VERSION, MBED MINOR VERSION, MBED PATCH VERSION);
       pc.write(buffer, strlen(buffer));
21
22
      sprintf(buffer, "\r\n Welcome to Utrasonic Sensor Lab.!\r\n");
23
      pc.write(buffer, strlen(buffer));
2.4
25
      // initialization
      trigger = 0;
26
```



#### A sample code

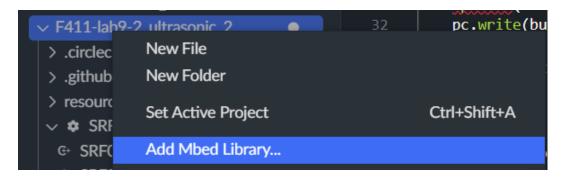
```
28
      while(1) {
29
          // trigger sonar to send a ping
          trigger = 1;
30
          wait us(20);
31
32
          trigger = 0;
33
34
          timer1.reset();
35
          while (echo == 0) {} //wait for echo high
36
          timer1.start(); //when echo high, start time
          while (echo == 1) {} //wait for echo low
37
          timer1.stop();
39
40
          //subtract software overhead timer delay and scale to cm
          distance = timer1.elapsed time().count() * 0.017;
41
          sprintf(buffer, " The distance is %.2f [cm] \n\r", distance);
42
43
          pc.write(buffer, strlen(buffer));
44
4.5
          ThisThread::sleep for(5s); // 5sec
46
47 }
```

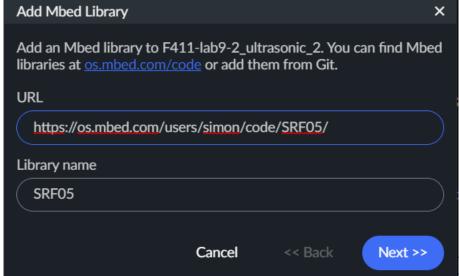


- □ 실습 목적
  - □ 기존의 라이브러리를 사용하는 방법을 이해한다.
  - 필요 시 라이브러리를 수정할 수 있다.
    - 현재 mbed-os version에서 동작할 수 있도록 library를 수정.
- □ 실습 시나리오
  - □ 3초 간격으로 초음파 센서를 통해 측정된 거리를 터미 널 에뮬레이터(Tera Term)에 표시한다.

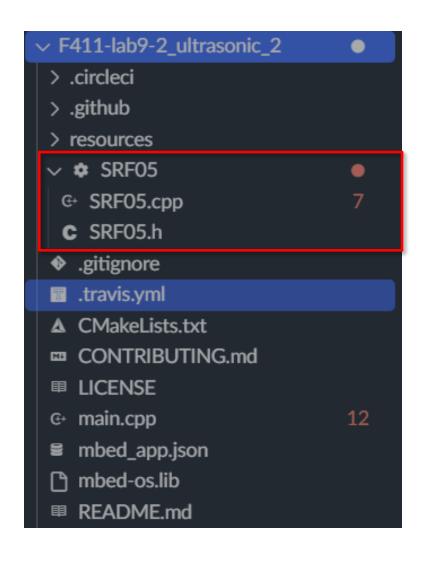


- □ Find a library for ultrasonic sensor
  - In your project, import a suitable library.











#### A sample code

```
6 #include "mbed.h"
 7 #include "SRF05.h"
 9 SRF05 srf05 (ARDUINO UNO D3, ARDUINO UNO D2);
10 BufferedSerial pc(CONSOLE TX, CONSOLE RX, 115200);
11
12 char buffer[80];
13
14 int main() {
        sprintf(buffer, "Mbed OS version %d.%d.%d\r\n\n",
15
16
               MBED MAJOR VERSION, MBED MINOR VERSION, MBED PATCH VERSION);
17
       pc.write(buffer, strlen(buffer));
18
       sprintf(buffer, "\r\n Welcome to Utrasonic Sensor Lab. 9-2!\r\n");
19
       pc.write(buffer, strlen(buffer));
20
21
       while(true) {
22
           sprintf(buffer, "Distance = %.2f [cm]\r\n", srf05.read());
23
           pc.write(buffer, strlen(buffer));
24
           ThisThread::sleep for (3000ms);
25
26 }
```



#### Lab9-3: 근접 물체 감지

- □ 실습 목적
  - 초음파 센서와 부저 모듈을 사용하여 원하는 기능을 구 현할 수 있다.
- □ 실습 시나리오
  - □ 물체가 1m 이내에 존재하면 경고음을 발생시킨다.
  - □ 물체가 가까이 존재할수록 빠른 비트의 경고음을 발생 시킨다.
    - Cf.) 동작의 유사성은 자동차에 있는 충돌 방지 센서를 생각 하면 된다.

