

STREDNÁ PRIEMYSELNÁ ŠKOLA ELEKTROTECHNICKÁ

HÁLOVA 16, 851 01 BRATISLAVA

## **Arduino radar**

Komplexná odborná maturitná práca

Č. odboru: <číslo a názov súčažného odboru>

Alex Szabó

Bratislava

2026

Ročník štúdia: IV.D

STREDNÁ PRIEMYSELNÁ ŠKOLA ELEKTROTECHNICKÁ

HÁLOVA 16, 851 01 BRATISLAVA

## **Arduino radar**

Komplexná odborná maturitná práca

Č. odboru: <číslo a názov súčažného odboru>

Alex Szabó

Bratislava

2026

Ročník štúdia: IV.D

Ing. Dominik Zatkalík, PhD.

## **Čestné vyhlásenie**

Vyhlasujem, že prácu stredoškolskej odbornej činnosti na tému Arduino radar som vypracoval samostatne, s použitím uvedených literárnych zdrojov. Prácu som neprihlásil a ani neprezentoval v žiadnej inej súťaži, ktorá je pod gestorstvom MŠVVaM SR. Som si vedomý dôsledkov, ak uvedené údaje nie sú pravdivé.

.....  
V Bratislave, <dd. mm. rrrr>

Alex Szabó

## **Pod'akovanie**

Rád by som sa touto cestou pod'akoval svojmu konzultantovi Ing. Dominikovi Zatkalíkovi, PhD. za prístup a odborné rady.

## **Obsah**

0	ÚVOD .....	7
1	ZÁKLADNÉ PRINCÍPY RADAROVÝCH SYSTÉMOV .....	8
1.1	FYZIKÁLNE ZÁKLADY RADAROV .....	8
1.1.1	ODRAZ ELEKTROMAGNETICKÝCH VLN .....	8
1.1.2	KONŠTANTNÁ RÝCHLOSŤ ŠÍRENIA .....	9
1.1.3	PRIAMOČIARE ŠÍRENIE A SMEROVANIE .....	10
2	RADAROVÉ KOMPONENTY A PRINCÍP ICH ČINNOSTI .....	11
2.1	VYSIELAČ .....	11
2.2	ANTÉNA .....	11
2.3	PRIJÍMAČ .....	13
2.4	INDIKÁTOR .....	14
3	HISTÓRIA RADAROVÝCH SYSTÉMOV .....	16
3.1	TEORETICKÉ ZÁKLADY A RANÉ EXPERIMENTY .....	16
3.2	MEDZIVOJNOVÉ OBDOBIE A PRELOM V 30. ROKOCH .....	16
3.3	POVOJNOVÝ VÝVOJ A CIVILNÉ VYUŽITIE .....	18
4	ANALÝZA TECHNOLÓGIÍ NA TVORBU PRODUKTU .....	20
4.1	HARDVÉROVÁ PLATFORMA: ARDUINO UNO R3 .....	20
4.2	SOFTVÉROVÉ PLATFORMY: ARDUINO IDE A PROCESSING .....	20
4.3	SIMULÁCIA OBVODU - CIRKIT DESIGNER .....	21
4.4	KOMUNIKÁCNÝ PROTOKOL: SÉRIOVÁ LINKA .....	21
4.5	POROVNANIE S ALTERNATÍVAMI .....	22
5	ELEKTRICKÝ OBVOD PROTOTYPU .....	23
5.1	POUŽITÉ KOMPONENTY .....	23
5.2	POPIS OBVODU .....	24
6	IMPLEMENTÁCIA RIADIACEHO SOFTVÉRU NA ARDUINO .....	26
6.1	KONFIGURÁCIA PINOV, PREMENNÉ A VOID SETUP() .....	26
6.2	OBSLUHA TLAČIDLA A KLÁVESNICE .....	27
6.3	AUTOMATICKÉ SKENOVANIE A MANIPULÁCIA S LED DIÓDOU .....	27
6.4	VÝPOČET VZDIALENOSTI A ODOSELANIE DÁT .....	29
7	IMPLEMENTÁCIA VIZUALIZAČNÉHO SOFTVÉRU .....	30
7.1	KONFIGURÁCIA PROSTREDIA A PREMENNÝCH .....	30
7.2	SPRACOVANIE A VYKRESĽOVANIE DÁT .....	31
7.3	OVLÁDANIE A INTERAKTÍVNE MENU .....	32
7.4	EXPORT APLIKÁCIE .....	33

8	MOŽNOSTI VYUŽITIA PRODUKTU Z BEZPEČNOSTNÉHO A PRÁVNEHO HĽADISKA .....	35
8.1	BEZPEČNOSTNÉ HĽADISKO.....	35
8.2	PRÁVNE HĽADISKO .....	35
9	ZÁVERY PRÁCE .....	37
10	Zoznam použitej literatúry .....	38
11	Prílohy .....	7

## **Zoznam skratiek, značiek a symbolov**

Obr. - Obrázok

GUI - Graphical User Interface

UART - Universal Asynchronous Receiver/Transmitter

IDE - Integrated Developer Environment

ADC - Analog-to-digital Converter

PWM - Pulse-width Modulation

RoHS - Restriction of Hazardous Substances

GDPR - General Data Protection Regulation

## **Zoznam tabuliek, grafov a ilustrácií**

<Zoznam skratiek, značiek a symbolov>

# 0 ÚVOD

V súčasnej ére technologického pokroku sa automatizácia a robotika stávajú neoddeliteľnou súčasťou nášho každodenného života. Od inteligentných domácností až po zložité priemyselné systémy, schopnosť zariadení vnímať okolité prostredie a reagovať naň je kľúčovým prvkom moderného inžinierstva. Jedným z najrozšírenejších spôsobov, ako stroje dokážu „vidieť“ prekážky a merat’ vzdialenosť, je využitie radarovej technológie.

Hlavným cieľom mojej práce je návrh a realizácia cenovo dostupného, no efektívneho prototypu radarového systému pomocou ultrazvukového senzoru na platforme Arduino. Senzor v spolupráci so servomotorom umožňuje skenovanie priestoru v definovanom rozsahu uhlov. Takéto riešenie simuluje funkciu reálneho radaru a môže pomôcť pri pochopení, funkcií a princípu reálnych radarov.

Súčasťou práce by mal byť aj teoretický rozbor fungovania radarov, ich stavebných prvkov a praktických príkladov využitia, ktoré tvoria odborný základ pre realizačnú časť projektu.

Dôvodom výberu tejto témy je moja väšeň spojená s lietadlami, ich technológiami a obranou. Každé moderné lietadlo, civilné či vojenské má v sebe zabudovaný radarový systém. Je kľúčový pre orientáciu, vykreslovanie terénu, zrážok a pri vojenských lietadlách na útok a obranu pred nepriateľom. Veľmi rád sa učím o nových veciach, ktoré ma zaujímajú a zdieľam ich s ostatnými. Preto dúfam, že každý, kto moju prácu prečíta, nadobudne nové vedomosti ohľadom tejto témy.

# 1 ZÁKLADNÉ PRINCÍPY RADAROVÝCH SYSTÉMOV

**Radar** (z angl. **radio detection and ranging**), alebo rádiolokátor je systém, ktorý využíva rádiové vlny na určenie vzdialenosťi, smeru (azimutálneho a elevačného uhla) a radiálnej rýchlosťi objektov vzhľadom na miesto položenia konkrétneho radaru. [1], [2], [3]

## 1.1 FYZIKÁLNE ZÁKLADY RADAROV

Princíp fungovania radarového systému je jednoduchý na pochopenie, aj keď jeho teoretický základ je pomerne zložitý. Avšak pochopenie teórie je základom pre efektívne používanie a obsluhu radarového zariadenia. Opiera sa o tri základné fyzikálne zákony, ktoré sa týkajú šírenia a interakcie elektromagnetických vĺn (zvyčajne v mikrovlnnej oblasti spektra). [4]

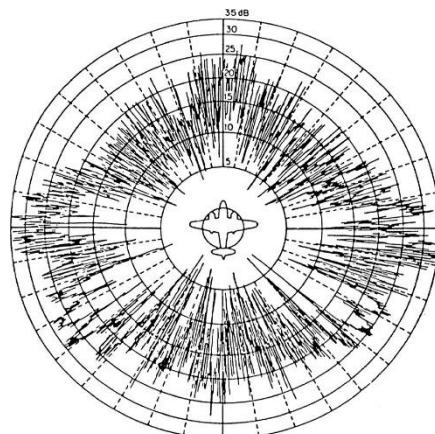
### 1.1.1 ODRAZ ELEKTROMAGNETICKÝCH VLN

Ak elektromagnetická vlna narazi na elektricky vodivé teleso (napríklad lietadlo, loď alebo dokonca kvapky dažďa), jej energia sa odrazí. Radar je konštruovaný tak, aby zaznamenal túto odrazenú vlnu, nazývanú aj **ozvena** (echo). Prítomnosť ozviny signalizuje prekážku v smere šírenia vlnenia. [4]

Intenzita odrazeného signálu sa vyjadruje veličinou nazývanou **efektívna odrazová plocha (RCS – Radar Cross Section)**. Jej hodnota je ovplyvnená mnohými faktormi, z ktorých hlavné sú:

- **Veľkosť a geometrický tvar cieľa,**
- **Uhол pohľadu na cieľ**, ktorý určuje, ktorá časť povrchu cieľa je ožarovaná elektromagnetickou vlnou,
- **Pracovná frekvencia radaru**, presnejšie pomer medzi vlnovou dĺžkou lokátora a charakteristickými rozmermi cieľa,
- Elektrické vlastnosti materiálu, z ktorého je cieľová štruktúra vyrobená.

Vplyv týchto faktorov je komplexný, a preto je potrebné ich posudzovať spoločne. [5]



Obr. 1 – Efektívna odrazová plocha lietadla typu B-26

(Zdroj: [www.radartutorial.eu](http://www.radartutorial.eu), rok: 2024)

Existuje mnoho vzorcov na výpočet efektívnej odrazovej plochy jednoduchých telies (napr. guľa, valec), ale keďže v praxi má väčšina radarových cieľov zložitý geometrický povrch, na určenie ich efektívnej odrazovej plochy sa používa vzorec:

$$\sigma = \frac{4\pi \cdot r^2 \cdot S_r}{S_t} \quad \text{kde} \quad r = \text{polomer ekvivalentného odrazení},$$

$S_r$  — hustota výkonového toku dopadajúcej vlny v polohe cieľa,

$S_t$  — hustota výkonového toku rozptýlenej vlny na radarovej anténe.

[5]

### 1.1.2 KONŠTANTNÁ RÝCHLOSŤ ŠÍRENIA

Elektromagnetické vlny sa vo vákuu šíria približne rýchlosťou svetla. V reálnom prostredí je ale jedno, či sa tu počíta s rýchlosťou  $3 \cdot 10^8$  m/s alebo s  $300\ 000$  km/s, alebo či je rýchlosť svetla udávaná veľmi presne  $299\ 792\ 458$  m/s. Pri výpočte ale musíme vždy používať rovnakú veľkosť. Vďaka tejto konštantnej rýchlosťi šírenia je možné presne určiť **vzdialenosť** cieľa (lietadiel, lodí, vozidiel) meraním času  $t$  medzi vyslaním signálu a prijatím jeho ozveny. Vztah pre výpočet vzdialenosťi  $R$  je daný:

$$R = \frac{c \cdot t}{2} \quad \text{kde} \quad c = \text{rýchlosť svetla}$$

$t = \text{nameraná doba prejazdu}$

Faktor 2 v menovateli zohľadňuje skutočnosť, že signál musí prejsť vzdialenosť  $R$  dvakrát (cesta k cieľu a späť). [4], [6]

### **1.1.3 PRIAMOČIARE ŠÍRENIE A SMEROVANIE**

Predpokladá sa, že šírenie elektromagnetických vĺn vo frekvenčnom rozsahu radarov je priamočiare. Pomocou špeciálnych smerových antén je možné elektromagnetické vlny zväzovať v určitom smere. Sledovaním smeru, z ktorého prichádza ozvena, je možné určiť **uhlové súradnice** cieľa, t. j. azimutu (uhol v horizontálnej rovine) a elevačného uhla (uhol vo vertikálnej rovine). [4]

## 2 RADAROVÉ KOMPONENTY A PRINCÍP ICH ČINNOSTI

Typický impulzný radarový systém je aktívne elektronické zariadenie, ktoré je navrhnuté na presné a rýchle meranie parametrov cieľa v priestore. Skladá sa z viacerých kľúčových funkčných blokov a modulov, ktoré pracujú v synchronizovanom cykle.

### 2.1 VYSIELAČ

Radarový vysielač generuje krátke vysokofrekvenčný impulz energie s vysokým výkonom. Tieto impulzy majú veľmi krátke trvanie (typicky v mikrosekundách), aby sa dosiahla dobrá rozlišovacia schopnosť v diaľke. Vysielač musí mať nasledujúce technické a prevádzkové vlastnosti:

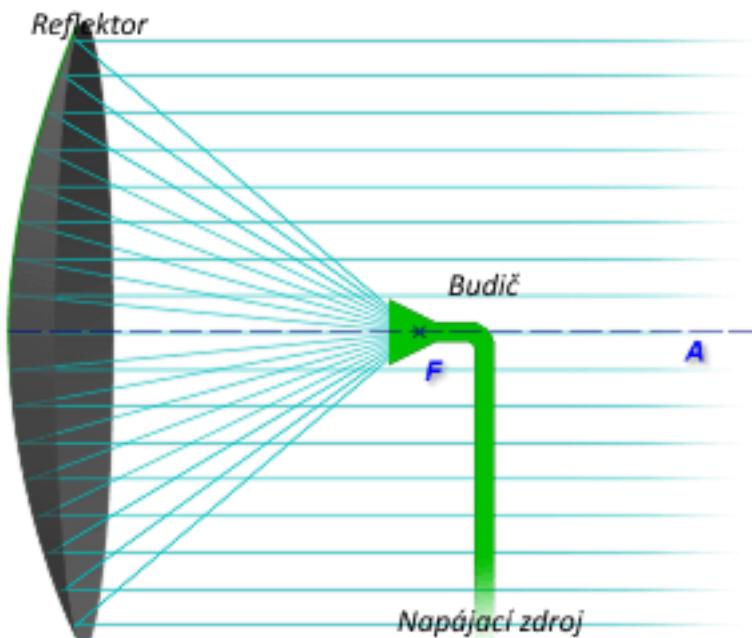
- Musí byť schopný generovať požadovaný stredný rádiovreckvenčný výkon a požadovaný špičkový výkon,
- Musí mať vhodnú rádiovreckvenčnú šírku pásma,
- Musí mať vysokú rádiovreckvenčnú stabilitu, aby splňal požiadavky na spracovanie signálu,
- Musí byť ľahko modulovateľný, aby splňal požiadavky na návrh tvaru vlny,
- Musí byť efektívny, spoľahlivý a ľahko udržiavateľný. Životnosť a náklady na výstupné zariadenie musia byť prijateľné.

Kľúčovými komponentmi sú vysokovýkonné elektrónky ako **magnetron** (používaný v starších/jednoduchších radaroch, lacný, ale s obmedzenou frekvenčnou stabilitou) alebo **klystrón** a **TWT** (Travelling Wave Tube – elektrónka s putujúcou vlnou), ktoré ponúkajú vyšší výkon a lepšiu koherenciu (frekvenčnú stabilitu), čo je kľúčové pre meranie rýchlosťi. [7]

### 2.2 ANTÉNA

Anténa plní duálnu úlohu. Je to konštrukcia, ktorá zaistuje premenu voľne sa šíriaceho elektromagnetického vlnenia na kmitajúci prúd v obvode, ku ktorému je pripojená. Taktiež môže prijímať energiu elektromagnetického poľa a vysielať elektromagnetické vlny, ktoré sú vytvárané oscilátorom. Anténa sa zvyčajne otáča alebo skenuje priestor, čím zabezpečuje pokrytie celého sledovaného objemu. [8]

Najbežnejším typom antény je **parabolická anténa**. Je to anténa so špeciálne ohnutým reflektorem, ktorého tvar ohybu je určený parabolou.

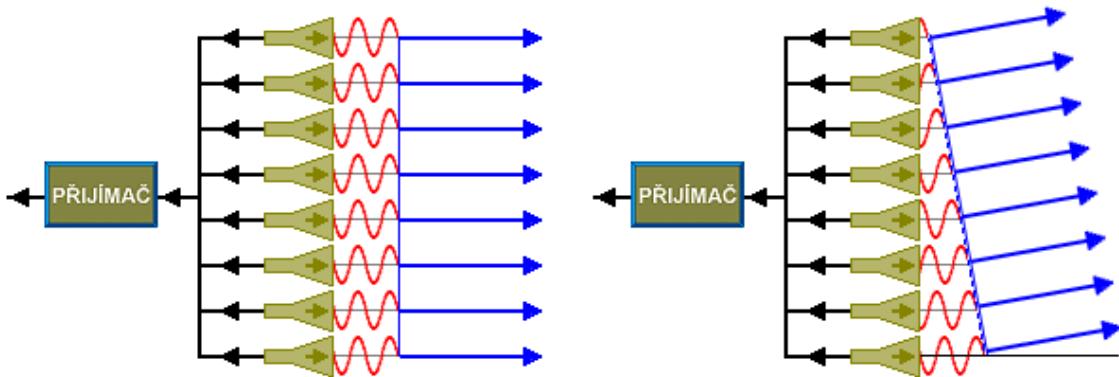


Obr. 2 - Princíp antény s parabolickým reflektorem

(Zdroj: [www.radartutorial.eu](http://www.radartutorial.eu), rok: 2024)

Obrázok ukazuje štruktúru „normálnej“ (symetrickej) parabolickej antény. Bodový zdroj osvetľuje symetrický reflektor. [9]

Druhý najbežnejší typ antén je **fázovaná anténa** (ang. Phased array), ktorá sa nachádza v modernejších radarových systémoch. Umožňuje elektronické a veľmi rýchle riadenie smeru lúča bez fyzického pohybu antény.



Obr. 3 – Princíp fázovej antény

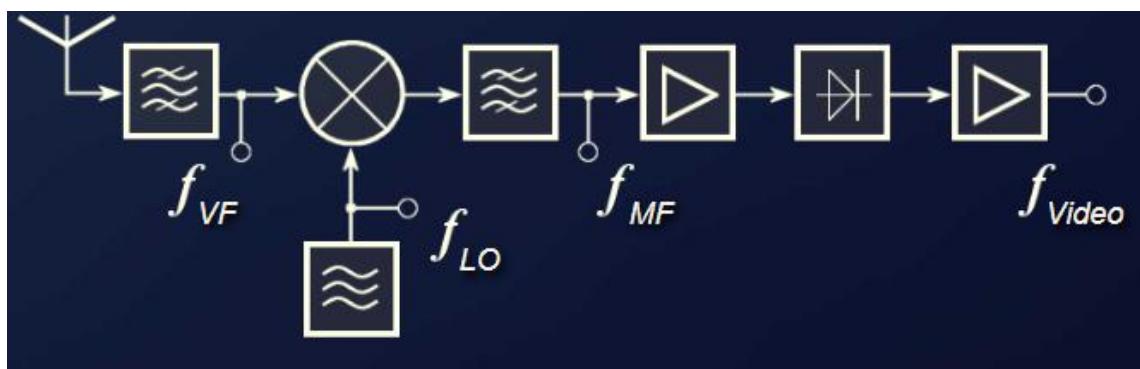
(Zdroj: [www.mo.gov.cz](http://www.mo.gov.cz), rok: 2008)

Takáto anténa má plochý tvar a je tvorená veľkým počtom (niekedy aj desiatok tisíc) malých modulov. Každý modul obsahuje miniatúrny polovodičový vysokofrekvenčný

generátor, tzv. T/R modul (z ang. transmitter/receiver) s malým výkonom (iba niekoľko Wattov). Jeho vysokofrekvenčná energia je vyžarovaná do určitého smeru. [9], [10]

## 2.3 PRIJÍMAČ

Funkciou prijímača je prijímať slabé ozveny z anténneho systému, dostatočne ich zosilniť, detektovať impulzy, zosilniť ich a priviesť ich do indikátora. Prijímače používané v radaroch sú schopné prijímať slabé ozveny a zvyšovať ich amplitúdy faktorom 20 alebo 30 miliónov. Prijaté rádiové signály sa najprv musia zosilniť a následne transformovať na videosignál, aby sa z ozvien získali požadované informácie. Túto transformáciu vykonáva **superheterodynový prijímač** (prijímač s nepriamym zosilnením, skrátene **superhet**). Superhet mení vysokofrekvenčný signál (RF) na ľahšie spracovateľnú nižšiu medzifrekvenciu (MF). Táto MF frekvencia sa zosilní a demoduluje, aby sa získal videosignál. Hlavné komponenty typického superheterodynového prijímača sú znázornené na nasledujúcom obrázku:



Obr. 4 – Štruktúrna schéma superheterodynového prijímača

(Zdroj: [www.radartutorial.eu](http://www.radartutorial.eu), rok: 2007)

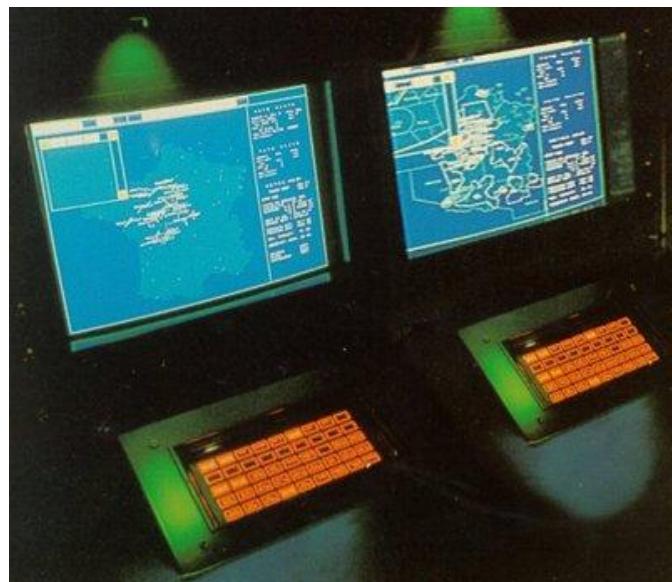
Obrázok znázorňuje blokovú schému typického superheterodynového prijímača. RF nosná frekvencia prichádza z antény a je privádzaná do filtra ( $f_{RF}$ ). Výstupom filtra sú iba frekvencie požadovaného frekvenčného pásma. Tieto frekvencie sa privádzajú do zmiešavacieho stupňa. Zmiešavač tiež prijíma vstup z lokálneho oscilátora ( $f_{LO}$ ). Tieto dva signály sú spoločne bité, aby sa získala MF prostredníctvom procesu heterodynovania. Ladením lokálneho oscilátora je vždy fixný rozdiel frekvencií medzi lokálnym oscilátorom a RF signálom. Tento rozdiel frekvencií sa nazýva MF. Tento fixný rozdiel a skupinové ladenie zabezpečuje konštantnú MF v celom frekvenčnom rozsahu prijímača. MF nosná frekvencia sa privádzza do MF zosilňovača ( $f_{MF}$ ). Zosilnená MF

frekvencia sa potom posiela do detektora. Výstupom detektora je video zložka vstupného signálu ( $f_{video}$ ). [11], [12]

## 2.4 INDIKÁTOR

Existuje mnoho spôsobov vizuálneho zobrazenia radarových dát. Moderné radarové jednotky na tento účel obvykle používajú ploché obrazovky osobného počítača. Informácie z radarového prijímača môžu obsahovať až niekoľko miliónov samostatných dátových bitov za sekundu. Z týchto a ďalších údajov, ako je orientácia antény, by mal indikátor pozorovateľovi poskytnúť súvislý, ľahko zrozumiteľný grafický obraz relatívnej polohy radarových cielov. Mal by poskytovať informácie o veľkosti, tvare a pokiaľ je to možné, aj o type cielov. Základnými geometrickými veličinami v radarových zobrazeniach sú vzdialenosť, azimutálny uhol, elevačný uhol a iné (napr. kurz ciela). Tieto zobrazenia vzťahujú polohu radarového ciela k východiskovej polohe antény. [13]

Ked'že existuje mnoho typov radarových indikátorov a pokrytie všetkých by bolo v tejto práci zbytočné, budeme sa venovať tomu najrelevantnejšiemu typu, ktorý sa v dnešnej dobe používa najviac. Tento typ sa nazýva **indikátor rastrového snímania**, ktorý môžeme vidieť na obrázku nižšie.



Obr. 5 – Indikátor rastrového snímania vzdušného priestoru Paríža  
(Zdroj: radartutorial.eu, rok: 2007)

Väčšina zastaraných radarových indikátorov dokáže zobraziť iba dve z geometrických veličín spomínaných v predchádzajúcom odseku. Indikátor rastrového snímania ale dokáže zobraziť všetky informácie, čo v praxi znamená, že tento indikátor

poskytuje najviac priehľadný obraz s mnohými dodatočnými informáciami. Súradnice cieľových znakov sú prevedené na obrazové čiary a pixely a zobrazené na obrazovke počítača alebo televízora. Celá obrazovka je rozdelená do sústavy riadkov a bodov. Tieto indikátory majú najvyššie možné rozlíšenie. Značku cieľa je možné označiť kurzorom myši a potom sa zobrazia ďalšie informácie. Je možné zvoliť aj priebežné zobrazenie doplnkových informácií. V prípade radaru používaneho pri riadení letovej prevádzky môžu symboly vyzerat' ako na obrázku 6. Štvorec je symbolom pre polohu lietadla. Bodky sú polohy lietadiel v predchádzajúcich otáčkach, ktoré symbolizujú kurz a rýchlosť. Horný reťazec znakov je identifikácia lietadla, dolný reťazec znakov udáva nadmorskú výšku buď ako letovú hladinu, alebo v malých výškach ako barometrickú



výšku. [14]

Obr. 6 – Zväčšené zobrazenie na indikátore radaru riadenia letovej prevádzky  
(Zdroj: radartutorial.eu, rok: 2017)

### **3 HISTÓRIA RADAROVÝCH SYSTÉMOV**

Radarová technika, ako ju poznáme dnes, prešla mnohými desiatkami rokov vývoja. Objav a vývoj radarovej technológie neboli výsledkom práce jedného vynálezcu ani národa. Poznatky o radare treba vnímať ako súhrn mnohých objavov a vývojov v oblasti elektromagnetizmu a rádiovéj techniky, na ktorých sa paralelne podieľali vedci z viacerých krajín.

#### **3.1 TEORETICKÉ ZÁKLADY A RANÉ EXPERIMENTY**

Základná myšlienka radaru mala svoj pôvod v klasických experimentoch s elektromagnetickým žiareniom, ktoré vykonal nemecký fyzik Heinrich Hertz koncom 80. rokov 19. storočia. Hertz sa rozhodol experimentálne overiť skoršiu teoretickú prácu škótskeho fyzika Jamesa Clerka Maxwella. Maxwell sformuloval všeobecné rovnice elektromagnetického poľa a určil, že svetelné aj rádiové vlny sú príkladmi elektromagnetických vĺn, ktoré sa riadia rovnakými základnými zákonmi, ale majú veľmi odlišné frekvencie. Maxwellova práca viedla k záveru, že rádiové vlny sa môžu odrážať od kovových predmetov a lámať dielektrickým médiom, rovnako ako svetelné vlny. Hertz tieto vlastnosti demonštroval v roku 1888 pomocou rádiových vĺn s vlnovou dĺžkou 66 cm (čo zodpovedá frekvencii približne 455 MHz). [15]

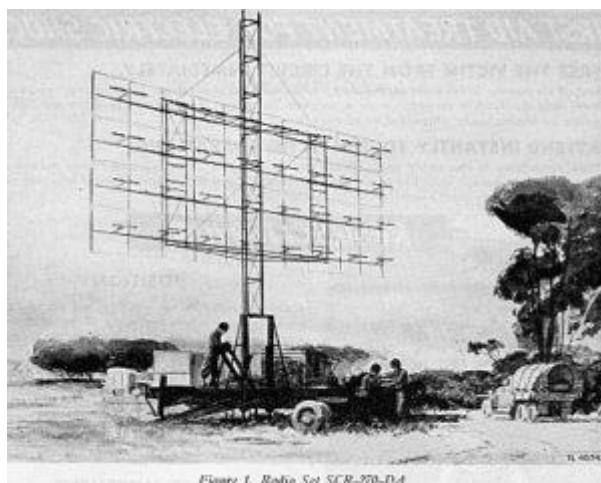
Hertzova práca a jej potenciál ako základ pre detekciu cieľov praktického záujmu v tom čase nezostala bez povšimnutia. V roku 1904 bol nemeckému inžinierovi Christianovi Hülsmeyeovi v niekoľkých krajinách udelený patent na „detektor prekážok a navigačné zariadenie pre lode“, založený na princípoch, ktoré Hertz demonštroval. Hülsmeyer svoj vynález zstrojil a predviedol nemeckému námorníctvu, ktoré ale nemalo žiadny vážny záujem. Až do začiatku 30. rokov 20. storočia jednoducho neexistovala žiadna ekonomická, spoločenská ani vojenská potreba radaru, až kým neboli vyvinuté vojenské bombardéry s dlhým doletom. Toto podnietilo hlavné krajiny sveta hľadať prostriedky na detekciu priblíženia nepriateľských lietadiel. [15]

#### **3.2 MEDZIVOJNOVÉ OBDOBIE A PRELOM V 30. ROKOCH**

Počas 30. rokov 20. storočia sa v ôsmich krajinách (USA, Veľká Británia, Nemecko, Francúzsko, Sovietsky zväz, Taliansko, Holandsko a Japonsko

), ktoré sa obávali prevládajúcej vojenskej situácie a už mali praktické skúsenosti s rádiovou technológiou, nezávisle a takmer súčasne začali snahy o využitie rádiových ozvien na detekciu lietadiel. [15]

Prvé pozorovanie radarového efektu v **Americkom** námornom výskumnom laboratóriu (NRL) vo Washingtone, D.C., sa uskutočnilo v roku 1922. Výskumníci z NRL umiestnili rádiový vysielač na jeden breh rieky Potomac a prijímač na druhý. Lod' plaviaca sa po rieke nečakane spôsobila kolísanie intenzity prijímaných signálov, keď prechádzala medzi vysielačom a prijímačom. Princíp radaru bol „znovuobjavený“ v roku 1930, keď L.A. Hyland pozoroval, že lietadlo letiace cez lúč vysielacej antény spôsobuje kolísanie prijímaného signálu. Hoci Hyland a jeho spolupracovníci v NRL boli nadšení z možnosti detekcie cieľov rádiovými prostriedkami a dychtivo sa venovali jej vývoju, vyššie orgány v námorníctve prejavili malý záujem. Až keď sa zistilo, ako používať jednu anténu na vysielanie aj príjem (dnes nazývané monostatický radar), hodnota radaru na detekciu a sledovanie lietadiel a lodí bola plne uznaná. Takýto systém bol demonštrovaný na mori na bojovej lodi USS New York začiatkom roku 1939. Prvými radarmi vyvinutými americkou armádou boli SCR-268 na riadenie protiletadlovej palby a SCR-270 na detekciu lietadiel. Práve SCR-270, ktorý 7. decembra 1941 detekoval približovanie japonských vojnových lietadiel k Pearl Harboru. [15]



Obr. 7. – Radarová jednotka SCR-270 v Pearl Harbor

(Zdroj: infoage.org, rok: 2023)

**Nemecko** na začiatku druhej svetovej vojny pokročilo vo vývoji radaru ďalej ako ktorákoľvek iná krajina. Nemci používali radar na zemi aj vo vzduchu na obranu proti spojeneckým bombardérom. Radar bol nainštalovaný na nemeckej bojovej lodi už v roku

1936. Vývoj radaru Nemci zastavili koncom roka 1940, pretože verili, že vojna sa takmer skončila. Spojené štáty a Británia však svoje úsilie zrýchlili. Keď si Nemci uvedomili svoju chybu, bolo už neskoro na to, aby dobehli zameškané. Skoro všetky úspešné radarové systémy vyvinuté pred začiatkom druhej svetovej vojny pracovali v pásme VHF. Používanie VHF predstavovalo niekoľko problémov. Šírka lúča VHF je široká, a tá má menšiu presnosť, horšie rozlíšenie a viac nežiadúcich ozvien od zeme alebo iného rušenia ako úzka šírka lúča. Ďalej, časť elektromagnetického spektra VHF neumožňuje široké pásma potrebné pre krátke impulzy, ktoré umožňujú väčšiu presnosť pri určovaní vzdialenosťi. VHF je taktiež náchylné na atmosférický šum, ktorý obmedzuje citlivosť prijímača. Napriek týmto nevýhodám bolo v tej dobe VHF skutočným priekopníckym úspechom. Prví vývojári radarov si dobre uvedomovali, že prevádzka na ešte vyšších frekvenciách je nutná, najmä preto, že úzka šírka lúča sa dá dosiahnuť bez nadmerne veľkých antén. [15]

**Spojené kráľovstvo** začalo s výskumom radarov na detekciu lietadiel v roku 1935. Britská vláda povzbudzovala inžinierov, aby postupovali rýchlo, pretože sa dosť obávala rastúcej možnosti vojny. Do septembra 1938 bol prvý britský radarový systém, Chain Home, uvedený do 24-hodinovej prevádzky a zostal v prevádzke počas celej vojny. Radary Chain Home umožnili Británii úspešne nasadiť svoju obmedzenú protivzdušnú obranu proti silným nemeckým leteckým útokom, ktoré sa uskutočnili počas prvej fázy vojny. [15]

Aj **Sovietsky zväz** začal pracovať na radare v 30. rokoch 20. storočia. V čase nemeckého útoku na ich krajinu v júni 1941 Sovietsi vyvinuli niekoľko rôznych typov radarov a vyrábali radar na detekciu lietadiel, ktorý pracoval na frekvencii 75 MHz (v pásme VHF). Ich vývoj a výrobu radarových zariadení narušila nemecká invázia a práce sa museli premiestniť. [15]

### 3.3 POVOJNOVÝ VÝVOJ A CIVILNÉ VYUŽITIE

Po druhej svetovej vojne sa výskum značne spomalil a zameral sa na vyššiu presnosť a nové metódy spracovania. Počas 50. rokov boli publikované dôležité teoretické koncepty, ktoré pomohli postaviť návrh radarov na kvantitatívnejší základ. Medzi ne patrili napríklad základné metódy Dopplerovho filtrovania v radaroch, ktoré sa neskôr stali dôležitými, keď digitálna technológia umožnila, aby sa teoretické koncepty stali praktickou realitou. V 60. rokoch boli do prevádzky uvedené prvé veľké radary s elektronicky riadeným fázovaným polom. Tiež bol vyvinutý systém „Airborne MTI“ na

detekciu lietadiel z paluby iných strojov. 70. roky priniesli obrovský pokrok v digitálnych technológiách, ktoré umožnili praktické spracovanie signálov a dát, čo je nevyhnutné pre moderné systémy. [15]

Radarová technológia sa tiež začala používať v civilnom sektore. Radary sa stali základným pilierom bezpečnosti v civilnom letectve a riadení letovej prevádzky. Keďže lietadiel v dnešnej dobe lieta nakoľko mnoho, pre zachovanie bezpečnosti a plynulosť letovej prevádzky je potrebné mať neustály prehľad o aktuálnej situácii vo vzdušnom priestore. Taktiež sa začali používať aj pri meteorologických pozorovaniach. Podľa použitej frekvencie je totiž možné detektovať ľubovoľne veľké objekty vo vzdušnom priestore, a toto zahŕňa aj zrážky. Takéto radary sú umiestňované nielen na zemskom povrchu, ale aj na palubách moderných lietadiel. [16]



Obr. 8: Radar na letisku M. R. Štefánika v Bratislave

(Zdroj: [facebook.com/letiskobratislava](https://facebook.com/letiskobratislava), rok: 2018)

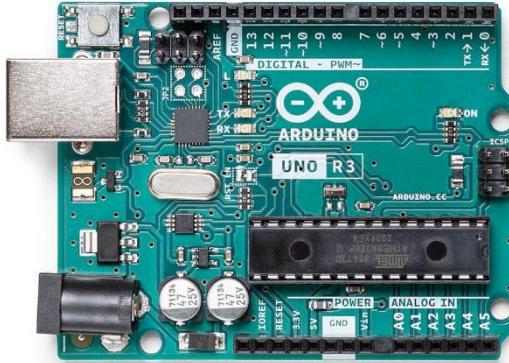
## 4 ANALÝZA TECHNOLÓGIÍ NA TVORBU PRODUKTU

V tejto časti sa venujeme technickému opodstatneniu výberu hardvérovej a softvérovej platformy. Pri návrhu interaktívneho systému musíme zvoliť technológie, ktoré sú navzájom kompatibilné a umožňujú efektívny prenos dát v reálnom čase.

### 4.1 HARDVÉROVÁ PLATFORMA: ARDUINO UNO R3

Platforma Arduino je open-source ekosystém založený na mikrokontroléroch. Jeho výber pre môj produkt je podmienený niekoľkými faktormi:

- **Abstrakcia hardvéru** - Arduino poskytuje knižnice, ktoré zjednodušujú prácu s perifériami (I/O piny, ADC prevodníky, časovače...).
- **Spracovanie v reálnom čase** - Mikrokontrolér pracuje na nízkej úrovni bez rézie operačného systému, čo zaručuje predurčené správanie pri čítaní hodnôt zo senzorov (napr. vzorkovanie analógového signálu).
- **Sériová komunikácia** - Arduino disponuje integrovaným USB-to-Serial prevodníkom, ktorý umožňuje okamžitú komunikáciu s PC bez potreby dodatočného hardvéru.



Obr. 9: Vývojová doska Arduino Uno R3

(Zdroj: [store.arduino.cc](http://store.arduino.cc), rok: 2026)

### 4.2 SOFTVÉROVÉ PLATFORMY: ARDUINO IDE A PROCESSING

Arduino IDE je oficiálne softvérové prostredie určené na písanie, kompliaciu a nahrávanie kódu do mikrokontrolérov Arduino. V rámci analýzy technológií ho posudzujeme ako primárny nástroj na správu firmvéru zariadenia. Je priamo založené na vývojovom prostredí Processing, čo znamená, že bol vytvorený s použitím zdrojového kódu Processingu a zdedil jeho vzhľad, dojem a štruktúru vývojového prostredia, aby

bolo programovanie prístupné, najmä pre vizuálne a interaktívne projekty. Používa programovací jazyk Wiring, ktorý je založený na C/C++, avšak s výrazným zjednodušením.[17]

Processing je grafické programovacie prostredie postavené na jazyku Java. Bol navrhnutý pre vizuálnych umelcov a dizajnérov, čo ho robí ideálnym pre tvorbu GUI (Graphical User Interface) pre Arduino projekty. Processing a Arduino IDE zdieľajú rovnakú funkciu „skicovania“ (sketches). Ich syntax je veľmi podobná, čo uľahčuje paralelný vývoj na oboch stranách. Natívne podporuje 2D aj 3D grafiku (cez OpenGL/P3D), prácu s obrazom a videom, čo by bolo v čistom C++ alebo Pythone náročnejšie na implementáciu. Klúčovým prvkom analýzy je knižnica *processing.serial*, ktorá umožňuje aplikácii pristupovať k systémovým COM portom a asynchronne čítať dátu z Arduina.

### 4.3 SIMULÁCIA OBVODU - CIRKIT DESIGNER

Cirkit Designer je moderné „all-in-one“ vývojové prostredie určené na návrh, simuláciu a dokumentáciu elektronických obvodov, najmä tých s mikrokontrolérmi ako Arduino. Medzi hlavné funkcie Cirkit-u patrí:

1. **Vizuálny návrh obvodov** - Obsahuje knižnicu reálnych komponentov (senzory, LED, displeje, servomotory, relé...), ktoré môžeme jednoducho prepájať na virtuálnom nepájivom poli (breadboarde).
2. **Interaktívna simulácia** - Môžeme v reálnom čase simulovať obvod a vidieť, ako funguje. Podporuje aj simuláciu kódu pre Arduino, čo pomáha pri vizualizácii a pochopení, ako program ovláda hardvér
3. **Editor kódu (IDE)** - Umožňuje priamo v prehliadači písat kód, kompilovať ho a spúšťať v simulácii.

### 4.4 KOMUNIKAČNÝ PROTOKOL: SÉRIOVÁ LINKA

Prepojenie týchto dvoch svetov prebieha prostredníctvom protokolu UART. V analýze musíme zvážiť spôsob kódovania dát:

1. **Binárny prenos** - Efektívny na prenosovú rýchlosť, ale náročnejší na synchronizáciu (potreba definovať začiatok a koniec paketu).
2. **ASCII (textový) prenos** - Hodnoty sa posielajú ako čitateľné znaky. Výhodou je jednoduché ladenie a automatická synchronizácia pomocou

oddelovača nového riadku (Line Feed). Pre našu aplikáciu volíme ASCII prenos kvôli spoľahlivosti.

## 4.5 POROVNANIE S ALTERNATÍVAMI

V rámci analýzy je potrebné zdôvodniť, prečo neboli použité iné technológie:

- **Python (PySerial + Pygame/Tkinter)** - Python je silný konkurent, ale Processing ponúka priamočiarejšiu cestu k rýchlej vizualizácii bez nutnosti riešiť správu okien a externé závislosti.
- **C# (.NET/Unity)** - Ponúka profesionálne rozhranie, ale je výrazne komplexnejší na konfiguráciu sériového portu a náročnejší na systémové zdroje.
- **ESP32 namiesto Arduina** - Ak by aplikácia vyžadovala bezdrôtový prenos (Wi-Fi/Bluetooth), ESP32 by bol vhodnejšou voľbou. Pre kálové (USB) riešenie však Arduino ostáva stabilnejším štandardom.
- **Tinkercad** - Je ideálny na rýchle vzdelávacie simulácie a blokové programovanie, avšak v porovnaní s Cirkit Designerom poskytuje obmedzenú knižnicu reálnych komponentov a menej profesionálne technické výstupy.

## 5 ELEKTRICKÝ OBVOD PROTOTYPU

V tejto kapitole si podrobne popíšeme obvod môjho radarového prototypu, použité komponenty a funkcie.

### 5.1 POUŽITÉ KOMPONENTY

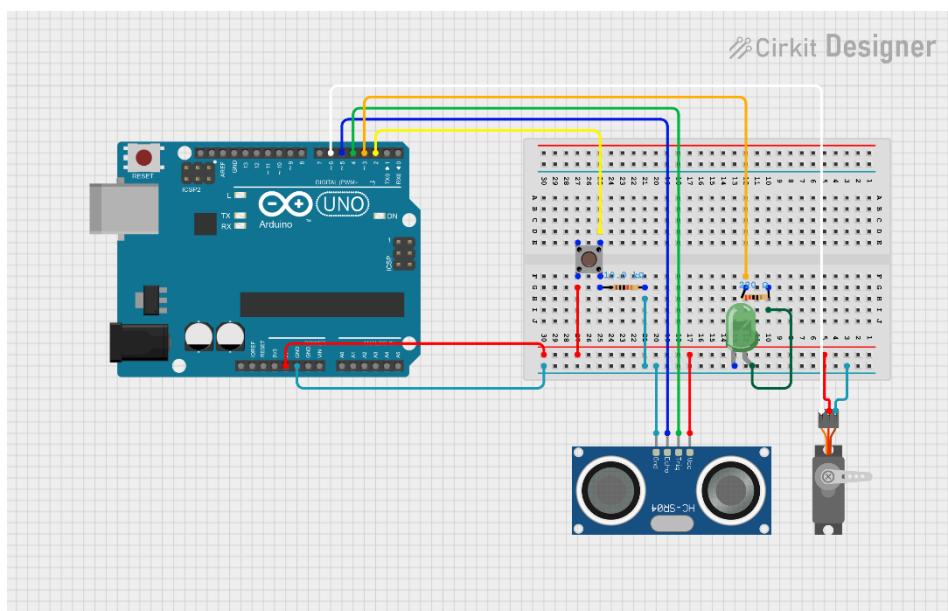
- **Arduino Uno R3** - Ako bolo spomenuté v predošej kapitole, je to mikrokontrolér ideálny pre tento obvod. Je založený na 8-bitovom procesore ATmega328P. Verzia R3 je treťou revíziou tejto vývojovej dosky a stala sa priemyselným štandardom pre výučbu mechatroniky. Poskytuje 14 digitálnych „pinov“, ktoré je možné použiť ako na vstupy, tak aj na výstupy. Z nich je 6 PWM, ktoré pomocou digitálneho signálu (striedanie zapnutia/vypnutia) efektívne riadia zariadenia ako LED diódy alebo servomotory.
- **Ultrazvukový senzor HC-SR04** - Cenovo dostupný a ľahko použiteľný senzor merania vzdialenosťi s rozsahom od 2 cm do 400 cm. Skladá sa z dvoch ultrazvukových prevodníkov. Jeden je vysielač, ktorý vysiela ultrazvukové zvukové impulzy, a druhý je prijímač, ktorý počúva odrazené vlny. V podstate ide o SONAR, ktorý sa používa v ponorkách a v princípe sa veľmi podobá radarovým systémom. Senzor má 4 piny:
  - VCC - týmto pinom senzor napájame z 5V pinu
  - GND - pripojený k GND pinu na uzemnenie systému
  - TRIG - vysiela ultrazvukovú vlnu z vysielača
  - ECHO - pomocou neho prijímame odrazený signál [18]
- **Servo motor SG90** - Malé a ľahké servo s vysokým výstupným výkonom. Môže sa otáčať o 180 stupňov (90 v každom smere). Riadime ho pomocou PWM signálov. Má 3 piny:
  - VCC – napájanie z 5V
  - GND – uzemnenie
  - PWM – vstupný pin, ktorý prijíma impulzy z mikrokontroléra. Šírka týchto impulzov určuje presný uhol natočenia hriadeľa motora (napr. 1 ms =  $0^\circ$ , 2 ms =  $180^\circ$ ). [19]
- **Tlačidlo** - Po stlačení vodivo prepojí dva body v obvode. Má 4 piny (nožičky), ktoré sú interne spojené v pároch. Pri stlačení sa spoja všetky štyri piny, čím sa

uzavrie elektrický obvod. Piny sú univerzálne, na Arduino vývojovej doske môžu byť pripojené na piny GND, 5V na napájanie a niektorý zo 14 digitálnych pinov.

- **LED dióda** - Má dve nožičky. Kratšia z nich (katóda) musí byť pripojená na uzemňovací pin GND. Dlhšia nožička (anóda) môže byť napojená na ktorýkoľvek digitálny alebo analógový pin.
- **Rezistory** – Funguje na základe premeny energie získanej z prúdiacich elektrónov na teplo. Rezistory je možné použiť na znižovanie napäťa alebo riadenie prúdu. Ich odpor sa meria v ohmoch. Odpor 1 ohm vzniká vtedy, keď cez rezistor preteká prúd 1A a na jeho vývodoch je napätie 1V.

## 5.2 POPIS OBVODU

Obvod prototypu je znázornený na nasledujúcom obrázku.



Obr. 10 – Elektrický obvod prototypu Arduino radar

(Zdroj: Vlastné spracovanie, rok: 2026)

1. **Riadiaca jednotka (Arduino Uno R3)** - slúži ako "mozog" celého obvodu. Je napájané cez USB kábel, ktorý vedie do PC. Napätie 5V a uzemnenie GND sú vyvedené na napájacie lišty nepájivého poľa.
2. **Ultrazvukový senzor** - bude merať a vraciať vzdialenosť pomocou zvukových vĺn. Piny VCC a GND sú pripojené na nepájivé pole v príslušných riadkoch. Pin Echo (tmavomodrý vodič), ktorý bude odosielat' impulz je pripojený k digitálnemu pinu 5. Pin Trig (zelený vodič), ktorý bude prijímať odrazy impulzov je pripojený k digitálnemu pinu 4.

3. **Servomotor** - malý motorček na obrázku vpravo dole, ktorý sa bude otáčať podľa zaslaného signálu. Piny VCC a GND sú opäť napojené na nepájivé pole pre maximálnu prehľadnosť. Pin PWM (biely vodič), ktorý prijíma signál je priamo napojený na digitálny pin 6. Na Arduine je vedľa tohto pinu znak „~“, čo znázorňuje, že to je PWM pin. Signál pre servomotor je kľúčové zapojiť do takéhoto pinu, pretože nefunguje na princípe zmeny napäťia (napr. 2V pre jeden uhol a 4V pre druhý). Namiesto toho očakáva digitálny signál v podobe pravouhlých kmitov.
4. **LED dióda (zelená)** - slúži ako vizuálna signalizácia, že obvod je aktívny. Ak je Arduino zapojené pomocou USB kábla, dióda bude staticky svietiť. Ak je radar aktívny, bude blikat. Katóda diódy je pripojená GND lištu nepájivého pola. Anóda je pripojená oranžovým vodičom k digitálnemu PWM pinu 3 a chránená  $220\ \Omega$  rezistorom, aby nevyhorela.
5. **Tlačidlo** - funguje ako vstupný prvok pre používateľa. Pri jeho stlačení sa zapne servomotor a ultrasonický radar začne snímať. Taktiež začne blikat LED dióda. Ak tlačidlo stlačíme znova, servomotor zastaví, radar prestane snímať a LED dióda prestane blikat. Tlačidlo je zapojené pomocou tzv. pull-down rezistora (s hodnotou  $10\ k\Omega$ ), ktorý je kritický pre stabilitu. Ak je tlačidlo rozpojené, rezistor „stahuje“ napätie na pine k nule, takže Arduino číta čistú logickú 0. Ak je tlačidlo stlačené, vytvorí sa priama cesta medzi 5 V a pinom 4. Kedže odpor rezistora je oveľa vyšší než odpor zopnutého tlačidla, na pine prevládne napätie 5 V a Arduino číta logickú 1. Ak by sme rezistor vynechali a pin 4 by neboli nikam pripojený (stav „v lufte“ alebo floating), pin by fungoval ako malá anténa. Zachytával by elektromagnetický šum z okolia, čo by spôsobovalo náhodné spínanie serva alebo LED diódy, aj keď sa nikto tlačidla nedotkol.

Komponent	Pin na Arduine	Farba vodiča
Tlačidlo	D2	Žltá
LED dióda (anóda)	D3	Oranžová
HC-SR04 (Trig)	D4	Zelená
HC-SR04 (Echo)	D5	Tmavomodrá
Servomotor (signál)	D6	Biela

Tabuľka 1. - Zhrnutie pinov

## 6 IMPLEMENTÁCIA RIADIACEHO SOFTVÉRU NA ARDUINO

V tejto kapitole si prejdeme zdrojový kód na riadenie hardvéru, jeho hlavné funkcie a algoritmy.

### 6.1 KONFIGURÁCIA PINOV, PREMENNÉ A VOID SETUP()

Na úplnom začiatku, aby sme dokázali posielat' a prijímať dátu z komponentov, musíme ich definovať na rovnaké piny, do ktorých sú hardvérovo zapojené.

Pomocou `#include` importujeme štandardnú knižnicu na ovládanie servomotorov.

Komponentom `#define` priradujeme piny pre hardvér rovnako, ako bolo spomínané

```
1 #include <Servo.h>
2
3 #define trigPin 4
4 #define echoPin 5
5 #define buttonPin 2
6 #define ledPin 3
7
8 long duration;
9 int distance;
10 int opState = 0;
11 int servoPos = 90;
12 int stepDir = 1;
13
14 Servo servo;
15
16 unsigned long lastDebounceTime = 0;
17 const unsigned long debounceMs = 40;
18 int lastButtonState = LOW;
19
20 unsigned long lastBlinkMs = 0;
21 const unsigned long blinkPeriodMs = 200;
22 bool ledBlinkState = false;
23
24 unsigned long lastServoMoveMs = 0;
25 const int servoInterval = 15;
26
27 void setup() {
28     pinMode(trigPin, OUTPUT);
29     pinMode(echoPin, INPUT);
30     pinMode(buttonPin, INPUT);
31     pinMode(ledPin, OUTPUT);
32     servo.attach(6);
33     servo.write(servoPos);
34     Serial.begin(9600);
35 }
```

v predošej kapitole.

Inicializujeme premenné, ktoré uchovávajú informácie ako čas návratu zvukovej vlny, vzdialenosť, stav radaru, poloha serva a smer pohybu (1 pre vpravo, -1 pre vľavo).

Využívame premenné typu `unsigned long` na sledovanie času, čo umožňuje Arduinu vykonávať viac úloh súčasne (multitasking).

Funkcia `setup()` sa spustí iba raz pri štarte a pripraví hardvér na prevádzku. V nej inicializujeme jednotlivé piny na OUTPUT (vysielanie signálu) alebo INPUT (prijímanie signálu). Pomocou `servo.attach()` priradujeme servo k pinu 6 a `servo.write()` ho nastaví do východiskovej polohy hned' po zapnutí. `Serial.begin(9600)` otvára sériovú komunikáciu s rýchlosťou 9600 baudov pre prenos dát do PC.

Obr. 11 – Základy kódu

(Zdroj: Vlastné spracovanie, rok: 2026)

## 6.2 OBSLUHA TLAČIDLA A KLÁVESNICE

Tieto funkcie umožňujú používateľovi interagovať so zariadením.

Funkcia `handleButton()` slúži na zapínanie a vypínanie zariadenia fyzickým tlačidlom.

Pomocou `millis()` a `debounceMs` kód ignoruje falosné signály vznikajúce pri mechanickom stlačení tlačidla. Ak je detegované reálne stlačenie, hodnota `opState` sa zneguje (`!opState`), čím sa prepne režim ovládanie medzi manuálnym a automatickým.

```
48 void handleButton() {
49     int reading = digitalRead(buttonPin);
50     if (reading != lastButtonState) lastDebounceTime = millis();
51
52     if ((millis() - lastDebounceTime) > debounceMs) {
53         static int stableState = LOW;
54         if (reading != stableState) {
55             stableState = reading;
56             if (stableState == HIGH) opState = !opState;
57         }
58     }
59     lastButtonState = reading;
60 }
61
62 void handleKeyboard() {
63     if (Serial.available() > 0) {
64         char key = Serial.read();
65         if (key == 'd') {
66             opState = 0;
67             servoPos = constrain(servoPos - 1, 15, 165);
68             servo.write(servoPos);
69             calculateDistance();
70             sendData();
71         }
72         else if (key == 'a') {
73             opState = 0;
74             servoPos = constrain(servoPos + 1, 15, 165);
75             servo.write(servoPos);
76             calculateDistance();
77             sendData();
78         }
79         else if (key == 'm') {
80             opState = !opState;
81         }
82     }
83 }
```

Funkcia `handleKeyboard()` číta znaky poslané z klávesnice počítača cez sériový monitor. Pomocou podmienky kontrolujeme, aký znak bol poslaný:

- ‘**a**’ / ‘**d**’: Tieto klávesy posunú servo o 1 stupeň dolava (a) alebo doprava (d). Funkcia `constrain()` zabezpečuje, aby servo neprekročilo bezpečný rozsah 15° až 165°.
- ‘**m**’: Funguje rovnako ako fyzické tlačidlo – prepína medzi režimami.

Obr. 12 – Ovládanie zariadenia

(Zdroj: Vlastné spracovanie, rok: 2026)

## 6.3 AUTOMATICKÉ SKENOVANIE A MANIPULÁCIA S LED DIÓDOU

Funkcia `autoScan()` zabezpečuje plynulý pohyb radaru bez zastavenia zvyšku programu. Funguje nasledovne:

- **Časovač** - pohyb sa vykoná len vtedy, ak uplynulo aspoň 15 ms (`servoInterval`) od posledného pohybu.

- **Zmena smeru** - keď servo dosiahne hranicu  $165^\circ$  alebo  $15^\circ$ , hodnota premennej *stepDir* sa vynásobí  $-1$ , čím sa pohyb otočí.
- **Sled úloh** - po každom malom pohybe sa zavolá meranie vzdialenosťi (*calculateDistance*) a okamžité odoslanie dát (*sendData*)

Funkcia *updateLed()* slúži na vizuálnu signalizáciu aktuálneho stavu systému pomocou LED diódy. Jej logika je postavená dvoch vetvach podľa hodnoty premennej *opState*. Má 2 režimy:

1. **Manuálny režim** (*opstate == 0*) - v tomto stave je servo zastavené a riadenie je možné iba cez klávesnicu. Vykoná sa príkaz *digitalWrite(ledPin, HIGH)*, čo rozsvieti LED diódu.
2. **Automatický režim** (*opstate == 1*) - radar sa sám otáča a skenuje okolie. Namiesto funkcie *delay()*, ktorá by zastavila chod celého programu (aj serva a radaru) sa používa porovnávanie aktuálneho času *millis()* s posledným uloženým časom bliknutia *lastBlinkMs*. Ak od poslednej zmeny stavu uplynulo viac ako 200 ms (*blinkPeriodMs*), podmienka sa splní a invertuje stav *ledBlinkState*. Pomocou ternárneho operátora tento stav kontrolujeme. Ak je stav *true*, LED sa zapne, ak je *false*, LED sa vypne. Toto zabezpečuje blikanie LED diódy každých 200 ms.

```

85 void autoScan() {
86     if (millis() - lastServoMoveMs >= servoInterval) {
87         lastServoMoveMs = millis();
88         servoPos += stepDir;
89         if (servoPos >= 165 || servoPos <= 15) stepDir *= -1;
90
91         servo.write(servoPos);
92         calculateDistance();
93         sendData();
94     }
95 }
96
97 void updateLed() {
98     if (opState == 0) {
99         digitalWrite(ledPin, HIGH);
100    } else {
101
102        if (millis() - lastBlinkMs >= blinkPeriodMs) {
103            lastBlinkMs = millis();
104            ledBlinkState = !ledBlinkState;
105            digitalWrite(ledPin, ledBlinkState ? HIGH : LOW);
106        }
107    }
108 }
```

Obr. 13 - AutoScan a manipulácia s LED diódou

(Zdroj: Vlastné spracovanie, rok: 2026)

## 6.4 VÝPOČET VZDIALENOSTI A ODOSELANIE DÁT

Vo funkcií *calculateDistance()* prebieha výpočet vzdialenosťi na základe rýchlosťi zvuku. Na začiatku nastavíme vysielací pin senzoru na nízku úroveň, čo zabezpečí čistý začiatok bez elektrického šumu. Po dvoch mikrosekundách sa nastaví pin na vysokú úroveň presne na 10 mikrosekúnd, čo vyšle presne 8 ultrazvukových vln. Pomocou funkcie *pulseIn()* meríame, ako dlho trvá, kým sa zvukový signál vráti. Parameter 30000 je tzv. **timeout** - ak sa zvuk nevráti do 30 ms (čo odpovedá vzdialenosťi cca. 5 metrov), meranie sa ukončí, aby program nezamrzol. Túto hodnotu potom vynásobíme rýchlosťou zvuku vo vzduchu, približne  $340 \text{ m/s}$ , čo je  $0,034 \text{ cm}/\mu\text{s}$ . Následne ju vydelíme polovicou, pretože zvuk musí prejsť cestu k objektu dvakrát (tam aj naspäť). Funkcia vráti hodnotu vzdialenosťi v centimetroch.

Funkcia *sendData()* posiela do sériového monitoru polohu servomotora (*servoPos*) a vzdialosť objektu (*distance*) oddelené čiarkou. Táto funkcia je klíčová k tomu, aby sme mohli dátá zobraziť v radarovom zobrazení.

```
110 int calculateDistance() {
111     digitalWrite(trigPin, LOW);
112     delayMicroseconds(2);
113     digitalWrite(trigPin, HIGH);
114     delayMicroseconds(10);
115     digitalWrite(trigPin, LOW);
116     duration = pulseIn(echoPin, HIGH, 30000);
117     distance = duration * 0.034 / 2;
118     return distance;
119 }
120
121 void sendData() {
122     Serial.print(servoPos);
123     Serial.print(",");
124     Serial.print(distance);
125     Serial.print(".");
126 }
```

Obr. 14 - Výpočet a odosielanie dát

(Zdroj: Vlastné spracovanie, rok: 2026)

## 7 IMPLEMENTÁCIA VIZUALIZAČNÉHO SOFTVÉRU

V tejto kapitole si podrobne rozoberieme kód v prostredí Processing, ktorý slúži na spracovanie a zobrazenie dát prijatých z ultrazvukového senzora.

### 7.1 KONFIGURÁCIA PROSTREDIA A PREMENNÝCH

Na začiatku programu importujeme knižnicu *processing.serial.\**, ktorú potrebujeme na komunikáciu s Arduinom. Deklarujeme port pomocou knižnice Serial a ďalšie potrebné premenné. Zadefinujeme základné farby radaru a detegovaných

```
1 import processing.serial.*;
2
3 Serial port;
4 String angle="", distance="", data="";
5 float pixsDistance;
6 int iAngle, iDistance, index1=0;
7
8
9 color radarColor = color(98, 245, 31);
10 color objectColor = color(255, 10, 10);
11 boolean showMenu = true;
12 boolean useMetric = true;
13 float fadeAmount = 20;
14
15 void setup() {
16     size(1920, 1080);
17     smooth();
18     port = new Serial(this, "COM3", 9600);
19     port.bufferUntil('.');
20 }
```

objektov. Booleany *showMenu* a *useMetric* nastavíme na *true*, aby sa po zapnutí aplikácie ukázalo menu a aby boli použité metrické jednotky. Vo funkcií *setup()* nastavíme rozlíšenie okna na 1920x1080 pixelov a inicializujeme sériový port COM3 s rýchlosťou 9600 baudov. Príkaz *port.bufferUntil('.)* zabezpečuje, že program spracuje dátu až po prijatí ukončovacieho znaku (bodky).

Obr. 15 - Setup

(Zdroj: Vlastné spracovanie, rok: 2026)

Aby sme umožnili ľahké prepínanie medzi viacerými jazykmi, inicializujeme dvojrozmerné pole *translations* a do neho vložíme jednotlivé jazyky a preklady ako na obrázku 16.

```
24 String[] langNames = {"EN", "SR", "FR", "ES", "RU"};
25 String[][] translations = {
26     // EN
27     {"Angle", "Distance", "Out of Range", "Units", "Radar Theme",
28      "Target Color", "Language", "Trail", "Green", "Blue", "White",
29      "Pink", "Orange", "Red", "Yellow", "Metric", "Imperial", "Short",
30      "Long", "Press 'M' to Toggle Menu"},  

31     // SK
32     {"Uhôl", "Vzdialenosť", "Mimo dosahu", "Jednotky", "Farba radaru",
33      "Farba cieľa", "Jazyk", "Stopa", "Zelená", "Modrá", "Biela", "Ružová",
34      "Oranžová", "Červená", "Žltá", "Metrické", "Imperiálne", "Kratka", "Dlhá",
35      "Stlačte 'M' pre Menu"},  

36     // FR
37     {"Angle", "Distance", "Hors de portée", "Unités", "Thème Radar", "Couleur Cible",
38     "Langue", "Trace", "Vert", "Bleu", "Blanc", "Rose", "Orange", "Rouge", "Jaune",
39     "Metricque", "Impérial", "Courte", "Longue", "Appuyez sur 'M' pour le Menu"},  

40     // ES
41     {"Ángulo", "Distancia", "Fuera de rango", "Unidades", "Color del Radar",
42     "Color de Objetivo", "Idioma", "Rastro", "Verde", "Azul", "Blanco", "Rosa",
43     "Naranja", "Rojo", "Amarillo", "Métrico", "Imperial", "Corto", "Largo",
44     "Presione 'M' para el Menú"},  

45     // RU
46     {"Угол", "Расстояние", "Вне зоны", "Единицы", "Тема радара", "Цвет цели", "Язык",
47     "След", "Зеленый", "Синий", "Белый", "Розовый", "Оранжевый", "Красный", "Желтый",
48     "Метрическая", "Имперская", "Короткий", "Длинный", "Нажмите 'M' для меню"}
```

Obr. 16 - Dvojrozmerné pole s prekladmi

## 7.2 SPRACOVANIE A VYKRESĽOVANIE DÁT

Funkcia *serialEvent()* beží na pozadí a rozkladá prijatý reťazec (napr. "90,25.") na dve samostatné hodnoty: **uhol** (*iAngle*) a **vzdialosť** (*iDistance*).

Hlavná funkcia *draw()* sa vykonáva neustále a zabezpečuje prekresľovanie radaru. Používa techniku „fading“ pomocou polopriehľadného obdĺžnika (*fill(0, fadeAmount)*), čo vytvára efekt miznúcej stopy za pohyblivou líniou radaru. V každom snímku sa volajú funkcie na vykresľovanie jednotlivých komponentov:

- **drawRadar()**: vykresľuje statické pozadie, polkruhy a uhlové čiary,
- **drawLine()**: znázorňuje aktuálny smer natočenia servomotoru,
- **drawObject()**: ak senzor deteguje objekt v dosahu 40 cm, vykreslí červenú čiaru na príslušnom uhle a vzdialosti,
- **drawText()**: zobrazuje číselné údaje o uhle a vzdialosti v dolnej časti obrazovky,
- **drawMenu()**: zobrazuje interaktívne menu s používateľskými nastaveniami.

```
51 void serialEvent (Serial port) {  
52     data = port.readStringUntil('.');  
53     if (data != null) {  
54         data = data.substring(0, data.length()-1);  
55         index1 = data.indexOf(",");  
56         if (index1 > -1) {  
57             angle= data.substring(0, index1);  
58             distance= data.substring(index1+1, data.length());  
59             iAngle = int(angle);  
60             iDistance = int(distance);  
61         }  
62     }  
63 }  
64  
65 void draw() {  
66     noStroke();  
67     fill(0, fadeAmount);  
68     rect(0, 0, width, height-height*0.065);  
69  
70     drawRadar();  
71     drawLine();  
72     drawObject();  
73     drawText();  
74     drawMenu();  
75 }
```

Obr. 17 - Práca s dátami v aplikácii

(Zdroj: Vlastné spracovanie, rok: 2026)

## 7.3 OVLÁDANIE A INTERAKTÍVNE MENU

Program umožňuje používateľovi prispôsobiť si prostredie pomocou interaktívneho menu, ktoré sa aktivuje/deaktivuje stlačením klávesy ‘M’.

Funkcia *keyPressed()* reaguje pomocou podmienky na stlačenie klávesy ‘M’ a invertuje stav premennej *showMenu*. Pri skrytí menu sa vykreslí čierny obdĺžnik, ktorý okamžite vymaže zvyšky grafiky menu z obrazovky.

Ďalej zachytávame stlačenie klávesov na manuálne ovládanie serva. Pomocou podmienky *CODED* zachytávame špeciálne klávesy, ktoré nemajú priradený štandardný ASCII znak. Ak používateľ stlačí šípku vľavo, program odošle cez sériový port znak 'a'. V Arduine tento príkaz spôsobí posun serva doľava. Naopak pri stlačení šípky vpravo sa odošle znak 'd', čo spôsobí posun serva doprava. Vetva *else* obsahuje aj klasické písmená, pričom berieme do úvahy aj malú a veľkú verziu znakov. Klávesy ‘A’ a ‘D’ fungujú ako alternatíva k šípkam. Klávesa ‘S’ funguje rovnako ako fyzické tlačidlo, slúži na prepínanie medzi automatickým a manuálnym režimom.

```
250 void keyPressed() {
251     if (key == 'm' || key == 'M') {
252         showMenu = !showMenu;
253         if (!showMenu) {
254             fill(0);
255             noStroke();
256             rect(0, 0, 300, 700);
257         }
258     }
259
260     if (key == CODED) {
261         if (keyCode == LEFT) {
262             port.write('a');
263         } else if (keyCode == RIGHT) {
264             port.write('d');
265         }
266     } else {
267         if (key == 'a' || key == 'A') {
268             port.write('a');
269         } else if (key == 'd' || key == 'D') {
270             port.write('d');
271         } else if (key == 's' || key == 'S') {
272             port.write('m');
273         }
274     }
275 }
```

Obr. 18 - Ovládanie

(Zdroj: Vlastné spracovanie, rok: 2026)

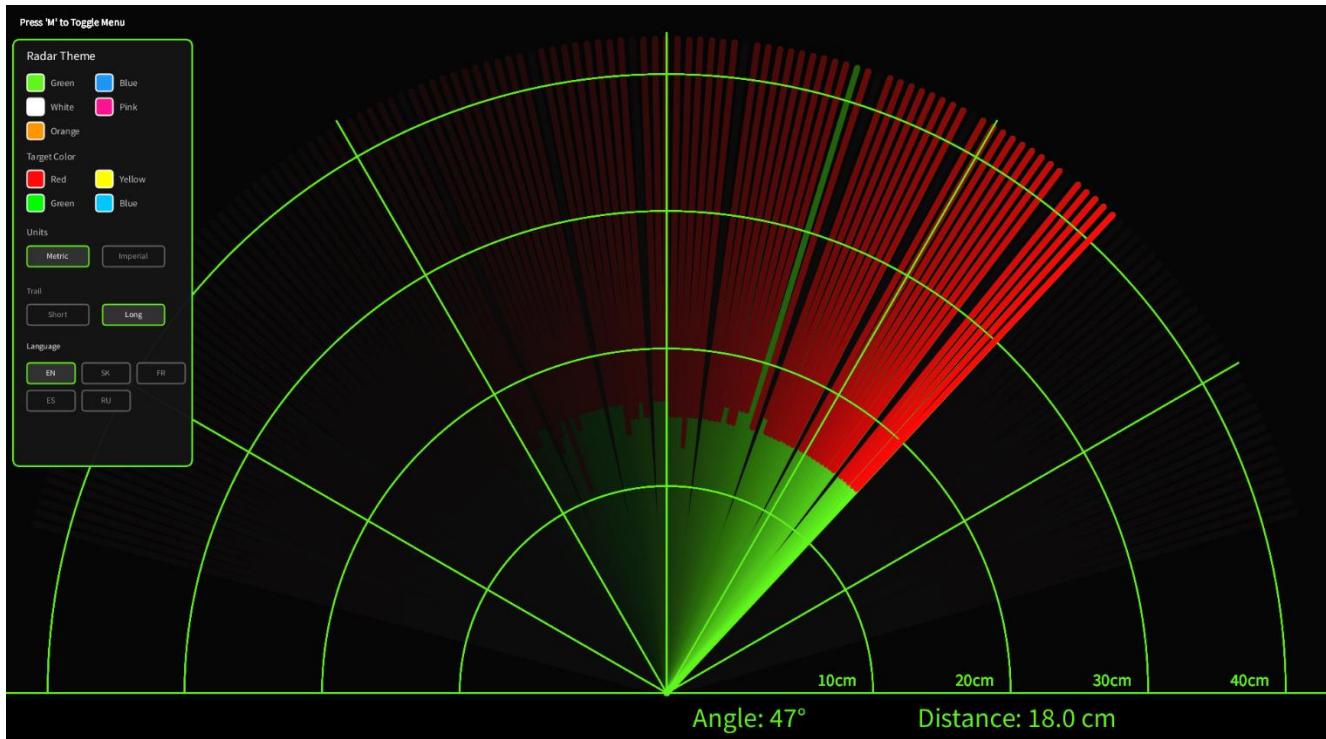
Pomocou funkcie *keyPressed()* detegujeme súradnice myši a umožňujeme:

- Zmenu farieb radarov a cieľov
- Prepínanie jednotiek medzi metrickými a imperiálnymi

- Nastavenie dĺžky stopy (krátka/dlhá) úpravou premennej *fadeAmount*
- Výber jazyka rozhrania prechádzaním poľa *langNames*

Celý zdrojový kód aplikácie sa nachádza v prílohe B.

Finálna podoba aplikácie je zobrazená na obrázku 19.



Obr. 19 - Finálna podoba aplikácie

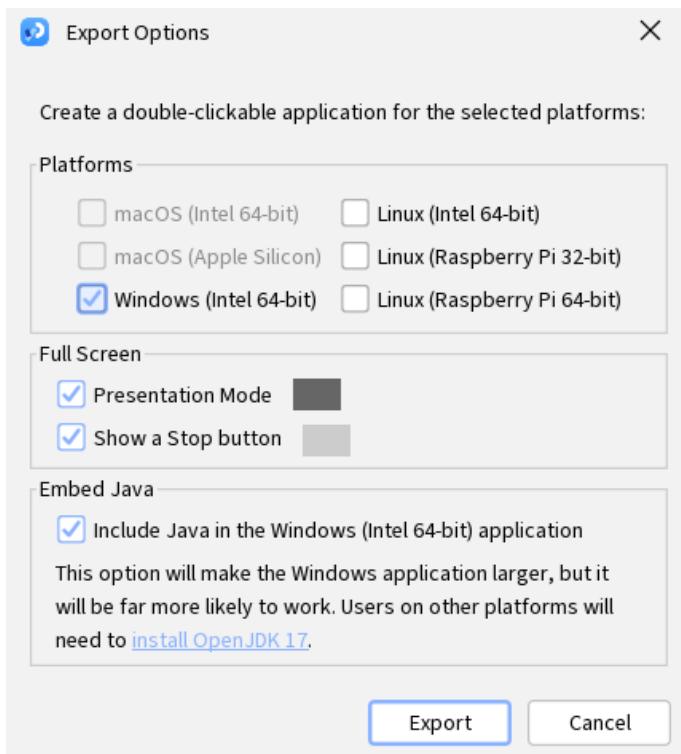
(Zdroj: Vlastné spracovanie, rok: 2026)

## 7.4 EXPORT APLIKÁCIE

Proces exportu premení zdrojový kód s príponou .pde na plnohodnotnú aplikáciu .exe. V prostredí Processing toto docielime cez ponuku File -> Export Application (alebo skratkou Ctrl + Shift + E). Pri exporte musíme zohľadniť nasledujúce nastavenia:

- **Volba platformy:** cieľový operačný systém (Windows, Linux alebo MacOS). Pre našu aplikáciu zvolíme možnosť Windows (Intel 64-bit).
- **Full Screen:** ak chceme, aby sa naša aplikácia spustila v režime celej obrazovky, potrebujeme zašktrnúť možnosť Presentation Mode.

- **Embed Java:** táto možnosť sa odporúča zaškrtnúť, aby sme zabezpečili, že aplikácia bude fungovať aj na počítačoch, ktoré nemajú nainštalované prostredie Java, čím sa zvyšuje kompatibilita.



Obr. 20 - Nastavenia exportu aplikácie

(Zdroj: Vlastné spracovanie, rok: 2026)

## 8 MOŽNOSTI VYUŽITIA PRODUKTU Z BEZPEČNOSTNÉHO A PRÁVNEHO HLADISKA

Ked'že môj prototyp kombinuje detekciu objektov, mechanický pohyb a manuálne ovládanie, jeho využitie v reálnom svete so sebou prináša dôležité bezpečnostné a právne aspekty.

### 8.1 BEZPEČNOSTNÉ HLADISKO

Pri prechode z prototypu na reálny produkt sú kľúčové tieto oblasti:

- **Mechanická bezpečnosť**: servomotor, hoci je malý, má značnú silu. Pri skenovaní hrozí riziko privretia prstov. Potenciálnym riešením by bola implementácia „soft-stop“ algoritmu v kóde alebo pridanie mechanických poistiek.
- **Spôsoblivosť senzora**: ultrazvukové senzory HC-SR04 môžu byť ovplyvňované okolitým hlukom alebo materiálom objektu (napr. textil zvuk pohlcuje). V bezpečnostnej aplikácii môže vplyvom falošných signálov viesť k nehode.
- **Elektrická bezpečnosť**: prototyp je napájaný nízky napäťím (5V). Ak by sa však produkt napájal zo siete 230V cez adaptér, musí splňať normy pre izoláciu a ochranu proti skratu, aby nedošlo k požiaru.

### 8.2 PRÁVNE HLADISKO

Pri potenciálnom uvedení prototypu na trh, v rámci EÚ musí spĺňať prísne regulácie:

- **Certifikácia CE**: každé elektronické zariadenie predávané v EÚ musí mať označenie CE. To potvrdzuje, že produkt spĺňa požiadavky na elektromagnetickú kompatibilitu (EMC) – teda že neruší iné zariadenia a samo je odolné voči rušeniu. [21]
- **Smernica RoHS**: podľa tejto smernice produkt nesmie obsahovať nebezpečné látky (napr. olovo s spájke). To je dôležité najmä pri hračkách alebo domácich spotrebičoch. [22]

- **Zodpovednosť za škodu:** ak zariadenie zlyhá (napr. servo poškodí majetok alebo zdravie), právnu zodpovednosť nesie výrobca. Preto sú pri uvedení produktu na trh nevyhnutné tzv. vylúčenia zodpovednosti v návode a dôkladné testovanie. [23]
- **Ochrana súkromia GDPR:** hoci ultrazvukový senzor neukladá obraz ako kamera, meria prítomnosť osôb. Ak by sa tieto dátá odosielali do cloudu a bolo by možné identifikovať pohyb konkrétnej osoby v čase, ide o spracovanie osobných údajov, ktoré podlieha pravidlám GDPR. [24]

## **9 ZÁVERY PRÁCE**

Na záver svojej maturitnej práce a realizácií projektu som si potvrdil, že kombinácia dostupných hardvérových komponentov a otvoreného softvéru umožňuje vytvárať efektívne riešenia, ktoré simulujú zložité radarové technológie a dokážeme ich použiť na vzdelávanie v tomto sektore.

Najväčším prínosom práce bolo praktické prepojenie teoretických znalostí z oblasti programovania v jazyku C++, elektroniky a spracovania signálu. Nadobudol som cenné skúsenosti s prácou s hardvérom a softvérom Arduina. Taktiež som veľmi rád, že tvorbou aplikácie som rozšíril moju znalosť v prostredí Processing a jazyku Java.

Hoci je súčasný model plne funkčný, v budúcnosti vidím priestor na jeho vylepšenie, napríklad implementáciou bezdrôtového prenosu dát cez Bluetooth modul alebo integráciou viacerých senzorov pre dosiahnutie 360-stupňového pokrytia.

Na tejto maturitnej práci som pracoval nesmierne rád a veľmi som si ju užil. Pevne verím, že vedomosti, ktoré som nadobudol a praktické zručnosti, ktoré som získal pri tvorbe tohto radaru, využijem pri ďalšom štúdiu na technickej univerzite alebo v profesionálnej praxi.

## **10 ZOZNAM POUŽITEJ LITERATÚRY**

- [1] RADAR. Wikipedia, The Free Encyclopedia. [online]. San Francisco (CA): Wikimedia Foundation, 2025. [cit. 2025-12-12]. Dostupné na internete: <https://en.wikipedia.org/wiki/Radar>
- [2] RADAR. Wikipédia, slobodná encyklopédia. [online]. San Francisco (CA): Wikimedia Foundation, 2023. [cit. 2025-12-12]. Dostupné na internete: <https://sk.wikipedia.org/wiki/Radar>
- [3] LUCAS-NÜLLE GmbH. Vzdelávací systém pre modernú radarovú techniku. Ref.-Nr.: P3160. [Online]. Lucas-Nülle GmbH, [s. a.]. [cit. 2025-12-12]. Dostupné na internete: [https://admin2771.webygroup.sk/Data/2771/UserFiles/2018/ln/radarova\\_technika\\_sk.pdf](https://admin2771.webygroup.sk/Data/2771/UserFiles/2018/ln/radarova_technika_sk.pdf)
- [4] BÖTTCHER, R. Základy radiolokace. Radar Tutorial. [online]. Nemecko: Christian Hülsmeyer, 2025. [cit. 2025-12-12]. Dostupné na internete: <https://www.radartutorial.eu/01.basics/rb04.cz.html>
- [5] BÖTTCHER, R. Radar Cross Section. Radar Tutorial. [online]. Nemecko: Christian Hülsmeyer, 2025. [cit. 2025-12-12]. Dostupné na internete: <https://www.radartutorial.eu/01.basics/Radar%20Cross%20Section.en.html>
- [6] BÖTTCHER, R. Přesnost měření a rozlišovací schopnost. Radar Tutorial. [online]. Nemecko: Christian Hülsmeyer, 2025. [cit. 2025-12-12]. Dostupné na internete: <https://www.radartutorial.eu/01.basics/rb07.cz.html>
- [7] BÖTTCHER, R. Radar Transmitter. Radar Tutorial. [online]. Nemecko: Christian Hülsmeyer, 2025. [cit. 2025-12-12]. Dostupné na internete: <https://www.radartutorial.eu/08.transmitters/Radar%20Transmitter.en.html>
- [8] BÖTTCHER, R. Typy antén. Radar Tutorial. [online]. Nemecko: Christian Hülsmeyer, 2025. [cit. 2025-12-12]. Dostupné na internete: <https://www.radartutorial.eu/06.antennas/an05.cz.html>
- [9] BÖTTCHER, R. Radarová soustava pro řízení letového provozu (Air Traffic Control). Radar Tutorial. [online]. Nemecko: Christian Hülsmeyer, 2025 [cit. 2025-12-12]. Dostupné na internete: <https://www.radartutorial.eu/06.antennas/an21.cz.html>

- [10] Kvalita zobrazenia – faktory, ktoré ovplyvňujú kvalitu zobrazenia. [online]. Praha: Ministerstvo obrany ČR, 2008. [cit. 2025-12-12]. Dostupné na internete: [https://www.mo.gov.cz/images/id\\_8001\\_9000/8753/radar/k25.html](https://www.mo.gov.cz/images/id_8001_9000/8753/radar/k25.html)
- [11] BÖTTCHER, R. Prijímač radarového systému. Radar Tutorial. [online]. Nemecko: Christian Hülsmeyer, 2021. [cit. 2026-01-02]. Dostupné na internete: <https://www.radartutorial.eu/09.receivers/rx05.cz.html>
- [12] BÖTTCHER, R. Radar Receiver. Radar Tutorial. [online]. Nemecko: Christian Hülsmeyer, 2007. [cit. 2026-01-02]. Dostupné na internete: <https://www.radartutorial.eu/09.receivers/rx05.en.html>
- [13] BÖTTCHER, R. A-Scope. Radar Tutorial. [online]. Nemecko: Christian Hülsmeyer, 2007. [cit. 2026-01-02]. Dostupné na internete: <https://www.radartutorial.eu/12.scopes/sc04.en.html>
- [14] BÖTTCHER, R. Plan Position Indicator (PPI). Radar Tutorial. [online]. Nemecko: Christian Hülsmeyer, 2007. [cit. 2026-01-02]. Dostupné na internete: <https://www.radartutorial.eu/12.scopes/sc13.en.html>
- [15] HISTORY OF RADAR. Encyclopedia Britannica. [online]. Chicago (IL): Encyclopædia Britannica, Inc., 1998, 2015. [cit. 2026-01-05]. Dostupné na internete: <https://www.britannica.com/technology/radar/History-of-radar>
- [16] TECHNIKY PREHLADOVEJ RADIOLOKÁCIE LIETADIEL VO VZDUŠNOM PRIESTORE I. Airliners.sk. [online]. Bratislava: Airliners.sk, 2017. [cit. 2026-01-05]. Dostupné na internete: <https://www.airliners.sk/techniky-prehladovej-radiolokacie-lietadiel-vo-vzdusnom-priestore-i/>
- [17] ARDUINO, PROCESSING, WIRING - HOW DO THEY RELATE? Arduino Forum. [online]. Arduino Cloud, 2008. [cit. 2026-01-09]. Dostupné na internete: <https://forum.arduino.cc/t/arduino-processing-wiring-how-do-they-relate/2466>
- [18] NEDELKOVSKI, Dejan. Ultrasonic Sensor HC-SR04 and Arduino Tutorial. HowToMechatronics. [online]. 2022 [cit. 2026-02-06]. Dostupné na internete: <https://howtomechatronics.com/tutorials/arduino/ultrasonic-sensor-hc-sr04/>
- [19] SG90 Micro Servo Datasheet. [online]. London: Imperial College London, 2026 [cit. 2026-02-06]. Dostupné na internete: [http://www.ee.ic.ac.uk/pcheung/teaching/DE1\\_EE/stores/sg90\\_datasheet.pdf](http://www.ee.ic.ac.uk/pcheung/teaching/DE1_EE/stores/sg90_datasheet.pdf)
- [20] Čo treba vedieť o rezistoroch – typy rezistorov, ich zapojenie a výpočet odporu. TME: Transfer Multisort Elektronik. [online]. Łódź: TME, 2022 [cit. 2026-02-06].

Dostupné na internete: <https://www.tme.eu/sk/news/library-articles/page/45818/ko-treba-vediet-o-rezistoroch-typy-rezistorov-ich-zapojenie-a-vypocet-odporu/>

[21] SMERNICA EURÓPSKEHO PARLAMENTU A RADY 2014/30/EÚ z 26. februára 2014 o harmonizácii právnych predpisov členských štátov vzťahujúcich sa na elektromagnetickú kompatibilitu. [online]. In: Úradný vestník Európskej únie. 2014 [cit. 2026-02-16]. Dostupné na internete: <https://eur-lex.europa.eu/legal-content/SK/TXT/?uri=celex%3A32014L0030>

[22] SMERNICA EURÓPSKEHO PARLAMENTU A RADY 2011/65/EÚ z 8. júna 2011 o obmedzení používania určitých nebezpečných látok v elektrických a elektronických zariadeniach. [online]. In: Úradný vestník Európskej únie. 2011 [cit. 2026-02-16]. Dostupné na internete: <https://eur-lex.europa.eu/legal-content/SK/TXT/?uri=CELEX:32011L0065>

[23] SMERNICA RADY 85/374/EHS z 25. júla 1985 o aproximácii zákonov, iných právnych predpisov a správnych opatrení členských štátov o zodpovednosti za chybné výrobky. [online]. In: Úradný vestník Európskych spoločenstiev. 1985 [cit. 2026-02-16]. Dostupné z: <https://eur-lex.europa.eu/legal-content/SK/TXT/?uri=celex:31985L0374>

[24] NARIADENIE EURÓPSKEHO PARLAMENTU A RADY (EÚ) 2016/679 z 27. apríla 2016 o ochrane fyzických osôb pri spracúvaní osobných údajov a o voľnom pohybe takýchto údajov, ktorým sa zrušuje smernica 95/46/ES (všeobecné nariadenie o ochrane údajov). [online]. In: Úradný vestník Európskej únie. 2016 [cit. 2026-02-16]. Dostupné na inten: <https://eur-lex.europa.eu/legal-content/SK/TXT/?uri=CELEX:32016R0679>

## **11 PRÍLOHY**

## **PRÍLOHA A – USB KLÚČ**

Priložený USB kľúč obsahuje text komplexnej odbornej práce vo formáte PDF, zdrojový kód pre Arduino a aplikáciu