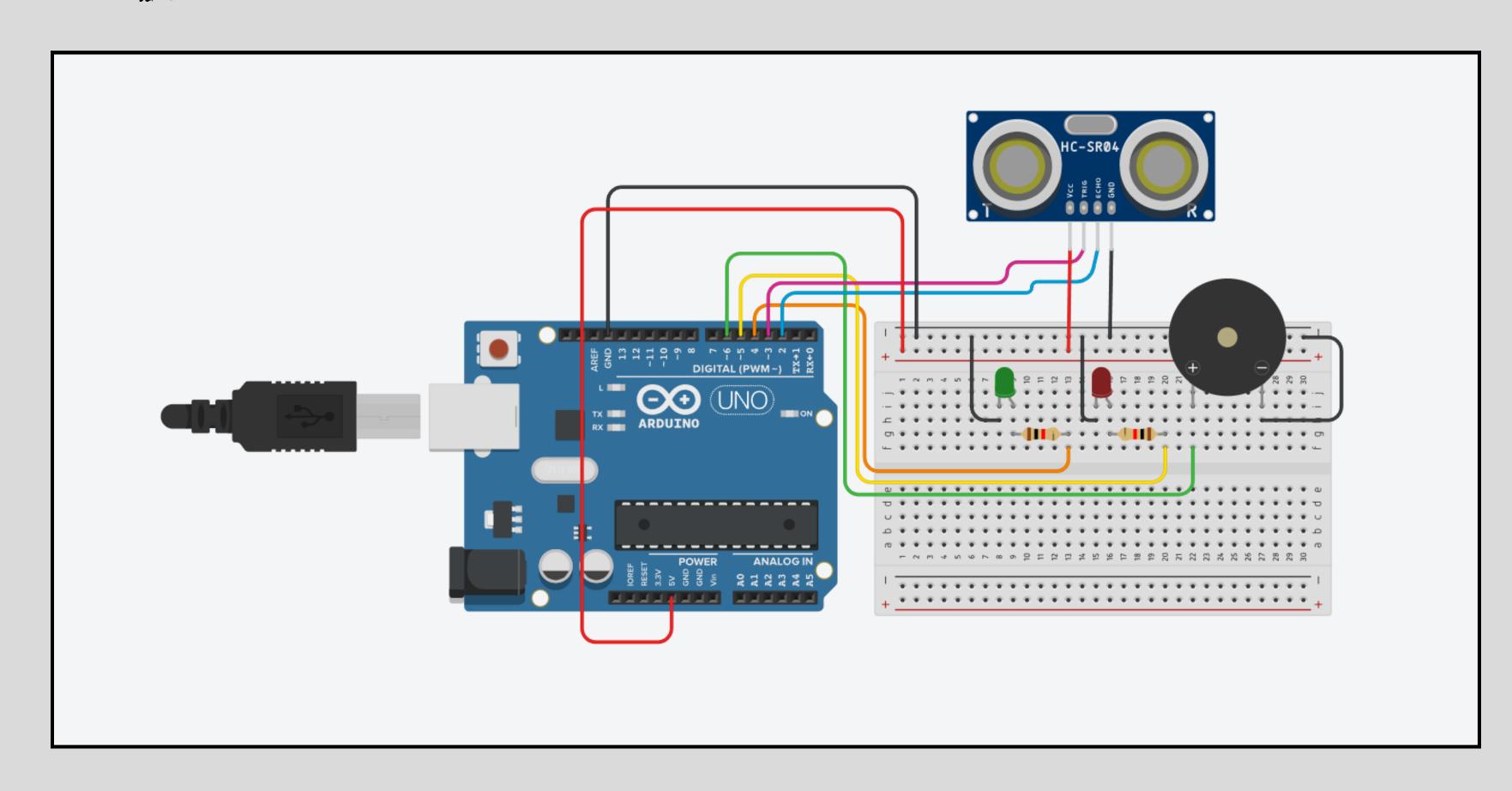


# ULTRA-SOUND PARKING SENSOR

Aduino project

#### CXEMA



## Код

#### Основни функции:

void setup(): Тази функция се изпълнява веднъж в началото на програмата. Тя се използва за инициализация на пиновете на Arduino и за стартиране на серийната комуникация.

```
// Define pin numbers for components
                               // Pin for the green LED
   const int led1 = 4;
   const int led2 = 5;
                               // Pin for the red LED
   const int echoPin = 2;
                               // Pin for the echo pin of the ultrasonic sensor
   const int trigPin = 3;
                               // Pin for the trigger pin of the ultrasonic sensor
   const int buzzerPin = 6;
                               // Pin for the buzzer
   const int nThreshold = 30; // Threshold distance in centimeters
   // Variables for storing duration and distance
   long nDuration;
   int nDistance:
1.2
   void setup() {
     // Set pin modes for components
                                // Set led1 pin as output
15
    pinMode(led1, OUTPUT);
1.6
    pinMode(led2, OUTPUT);
                               // Set led2 pin as output
17
     pinMode(trigPin, OUTPUT); // Set trigPin as output
18
     pinMode(echoPin, INPUT);
                               // Set echoPin as input
19
     pinMode(buzzerPin, OUTPUT); // Set buzzerPin as output
2.0
     // Start serial communication
     Serial.begin(9600);
2.3
2.4
     // Print starting message
     Serial.println("Starting ultrasonic detector...");
26 }
```

## Код

Основни функции: void loop(): Тази функция се изпълнява непрекъснато след setup(). Тя изпълнява основната логика

```
void loop() {
     // Send trigger signal to ultrasonic sensor
     digitalWrite(trigPin, HIGH);
                                       // Set trigPin high
     delayMicroseconds(10);
                                     // Wait for 10 microseconds
     digitalWrite(trigPin, LOW);
                                      // Set trigPin low
33
     // Measure duration of echo signal
     nDuration = pulseIn(echoPin, HIGH); // Measure pulse duration from echoPin
36
37
     // Calculate distance based on duration
38
     nDistance = nDuration * (0.034 / 2); // Convert duration to distance in cm (speed of sound is 0.034 cm/μs)
39
40
     // Print distance to serial monitor
     Serial.print(nDistance);
                                         // Print distance value
42
     Serial.println(" cm");
                                        // Print units
43
     // Check if distance is less than threshold
45
     if (nDistance < nThreshold) {
46
      // Activate buzzer and red LED
       tone (buzzerPin, 2000);
                                          // Produce tone on buzzer pin
48
       digitalWrite(led2, HIGH);
                                         // Turn on red LED
                                         // Wait for 400 milliseconds
       delay(400);
50
       noTone(buzzerPin);
                                         // Turn off buzzer
51
       delay(300);
                                          // Wait for 300 milliseconds
52
                                          // Turn off red LED
       digitalWrite(led2, LOW);
53
    } else {
    // Activate green LED
55
     digitalWrite(led1, HIGH);
                                         // Turn on green LED
56
       delay(400);
                                          // Wait for 400 milliseconds
57
       digitalWrite(led1, LOW);
                                          // Turn off green LED
58
59 }
60
```

на програмата, като изпраща ултразвуков сигнал към сензора, измерва времето за връщане на ехото, преобразува времето в разстояние и управлява светодиодите и бузера в зависимост от разстоянието.

