

#### PONTIFÍCIA UNIVERSIDADE CATÓLICA DO RIO GRANDE DO SUL - PUCRS FACULDADE DE ENGENHARIA - FENG CURSO DE ENGENHARIA ELÉTRICA

Disciplina: LABORATÓRIO DE PROCESSADORES I

**Professor:** Juliano Benfica



# TRABALHO 4 – Trena Eletrônica com Sensor Ultrassônico

(Entrega – 15/06/2017) – Poderá ser feito em duplas.

# Objetivo:

Projetar e desenvolver uma trena eletrônica para medir distâncias de 2cm à 4m utilizando sensor ultrassônico e o Microcontrolador CORTEX M0.

#### Características:

- 1. O sistema deverá possuir os seguintes componentes:
  - a. Um microcontrolador M0;
  - b. Sensor de Ultrassom;
  - c. Display de LCD 16x2 para exibição da distância medida;
  - d. Um botão para iniciar a medida;
  - e. Um botão liga\desliga;
- 2. Para este sistema deverá ser projeto e confeccionado uma placa de circuito impresso face simples com todo o hardware necessário. Deverá ser feita em software de CAD, corroída, furada e soldada.
- **3.** O equipamento deverá funcionar com bateria de 9V e plug para conexão na placa tal como mostrado na figura abaixo:





- 4. Como a bateria é de 9V (não temos no laboratório) e as tensões necessárias para o funcionamento do sistema são 3V3 e 5V, será necessário a utilização de reguladores de tensão do tipo LM317(3V3) e LM7805(5V). Este hardware deverá ser previsto na placa.
- 5. Para este sistema deverá ser utilizado uma caixa plástica Patola modelo CP-012, como mostrado na figura abaixo e que **pode ser encontrada** em qualquer loja de eletrônica na Alberto Bins por exemplo.



Este modelo já tem o recorte para encaixe do LCD e também para a bateria de 9V na traseira



# PONTIFÍCIA UNIVERSIDADE CATÓLICA DO RIO GRANDE DO SUL - PUCRS

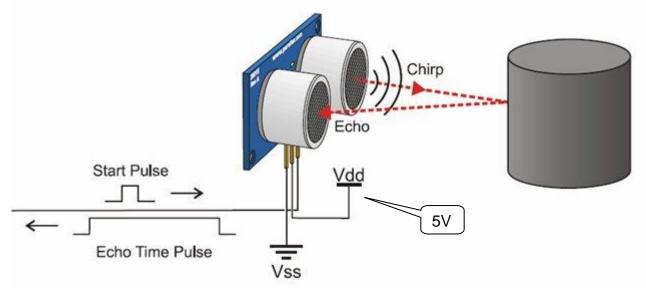
#### FACULDADE DE ENGENHARIA - FENG CURSO DE ENGENHARIA ELÉTRICA

**Disciplina:** LABORATÓRIO DE PROCESSADORES I

**Professor:** Juliano Benfica



#### Funcionamento do Sensor Ultrassom:



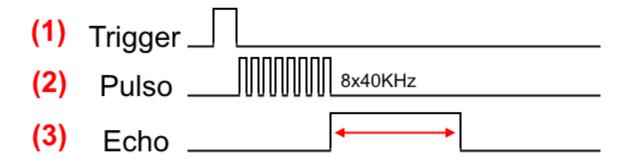
O processo de medição ocorre em 3 etapas:

- Quando o botão iniciar medição é pressionado, é enviado um sinal com duração de 10 us (microsegundos) ao pino trigger, indicando que a medição terá início.
- 2. Automaticamente, o módulo envia 8 pulsos de 40 KHz e aguarda o retorno do sinal pelo receptor;
- 3. Caso haja um retorno de sinal (em nível HIGH), determinamos a distância entre o sensor e o obstáculo utilizando a seguinte equação: Distancia = (pulso em nível alto x velocidade do som (340m/s) /2

A divisão por 2 é necessária já que estamos contando o tempo de ida e volta do sinal.

OBS: O sensor de ultrassom deverá ser acondicionado na frente da caixa patola.

# Diagrama de tempo HC-SR04





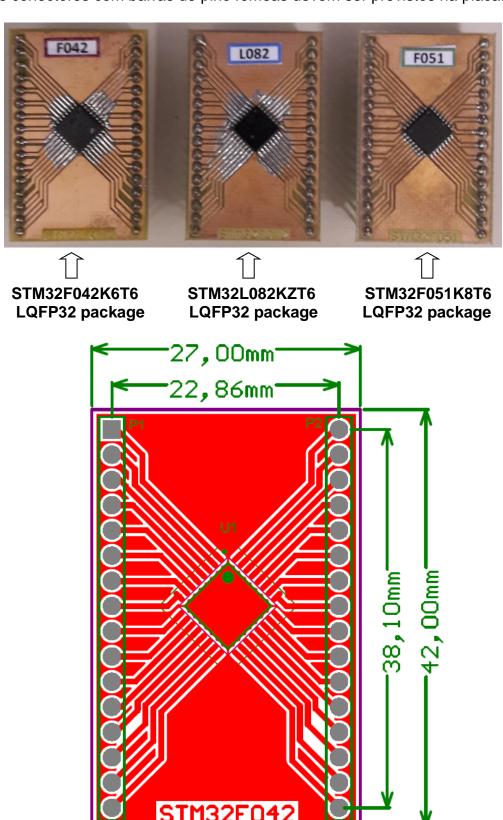
### PONTIFÍCIA UNIVERSIDADE CATÓLICA DO RIO GRANDE DO SUL - PUCRS FACULDADE DE ENGENHARIA - FENG CURSO DE ENGENHARIA ELÉTRICA

**Disciplina:** LABORATÓRIO DE PROCESSADORES I

**Professor:** Juliano Benfica



**Microcontrolador Cortex M0**: Deverá ser utilizado um dos 3 módulos abaixo cujos conectores com barras de pino fêmeas devem ser previstos na placa:





#### PONTIFÍCIA UNIVERSIDADE CATÓLICA DO RIO GRANDE DO SUL - PUCRS FACULDADE DE ENGENHARIA - FENG CURSO DE ENGENHARIA ELÉTRICA

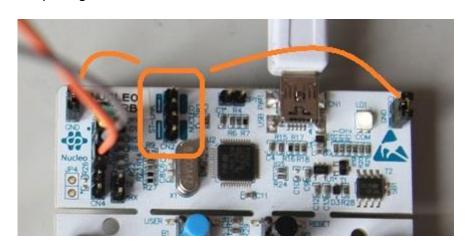
**Disciplina:** LABORATÓRIO DE PROCESSADORES I

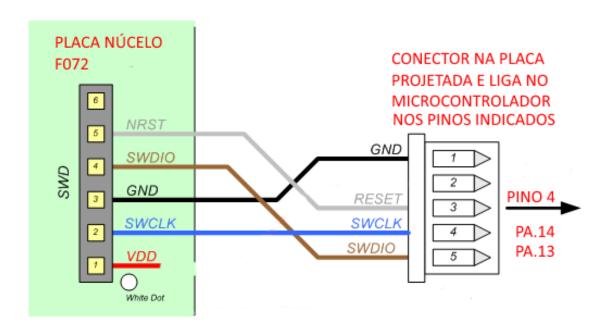
**Professor:** Juliano Benfica



A gravação do firmware deste microcontrolador, deverá ser feita através do kit Núcleo M0. Na placa do aluno deverá ser previsto um conector de 3 pinos para conexão do STLINK conforme esquema abaixo:

# Preparing the STLink Interface:





O **relatório** deverá conter o código em C **E DEVERÁ SER ENTREGUE NO MOODLE.** No dia da apresentação o código será conferido e também serão efetuadas perguntas sobre o desenvolvimento.

(OBS.: FAVOR COLOCAR NA CAPA DO RELATÓRIO O NÚMERO DA EXPERIÊNCIA E A DATA QUE ESTÁ SENDO FEITO A ENTREGA E O NOME DOS PARTICIPANTES DO GRUPO).