



### Laboratório 26

# 1. Descrição

Usando sensor ultrassônico HC-SR04.

#### 2. Material

Quantidade	Descrição
01	Arduino UNO
01	Protoboard
	Jumpers coloridos
01	Sensor Ultrassônico HC-SR04

### 3. Referencial (código)

#### 3.1 - Instando biblioteca

A IDE do Arduino já possui algumas bibliotecas instaladas, mas em alguns casos teremos que realizar a instalação de uma inexiste ou mais recente.

Clique na opção "Sketch", figura 01.



Figura 01 – Instalando Biblioteca

No menu clique em "*Incluir Biblioteca*", depois "*Adicionar biblioteca .ZIP*", figura 02. Selecione o arquivo .ZIP e confirme a instalação. A mensagem será disponibilizada no console da IDE confirmando a instalação.

A relação de bibliotecas instaladas estão listadas no menu (Arduino Bibliotecas), para gerenciá-las clique na opção "*Gerenciar bibliotecas*", na mesma guia.





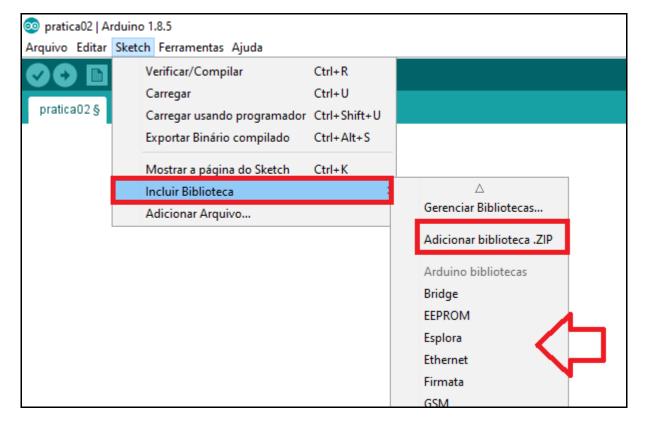


Figura 02 – Instalando Biblioteca

Para adicionar a biblioteca na programação, utilize a sintaxe:

# #include < Nome Biblioteca.h >

Para esta prática realize a instalação da biblioteca < *Ultrasonic.h*>.

#### 3.2 Ultrasonic.h

Conhecendo os principais comandos:

- *Ultrasonic* ultrasonic(PINO\_TRG, PINO\_ECHO) Configura os pinos para trigger e echo;
- *ultrasonic.timing()* Realize a leitura dos valores do sensor;
- ultrasonic.convert(valor, Ultrasonic::CM) Converte o valor lido pelo sensor para centímetro.

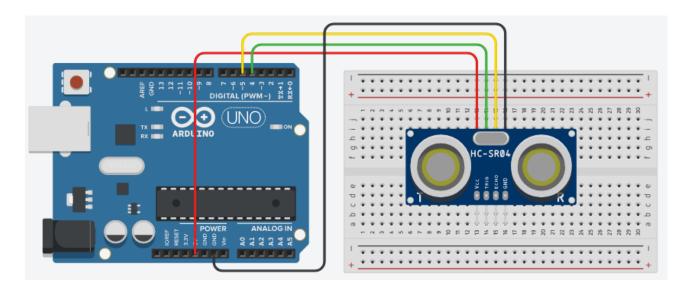
### 4. Importante

- Observar as ligações do Sensor HC-SR04

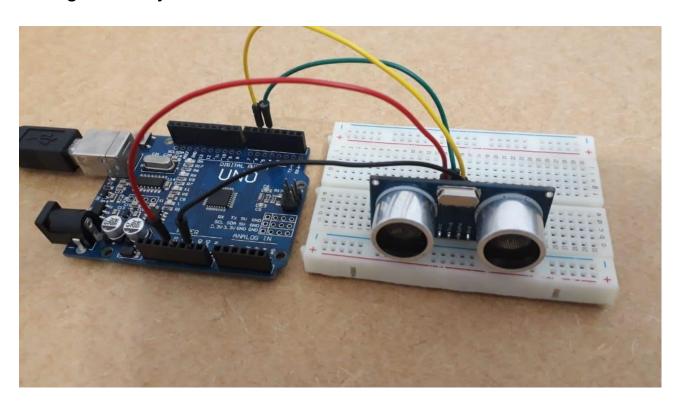




# 5. Modelo Eletrônico

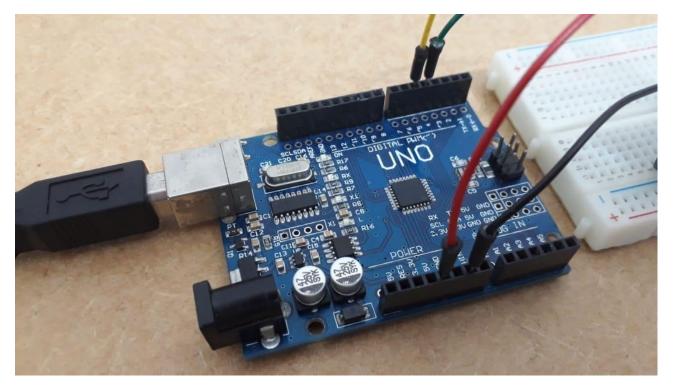


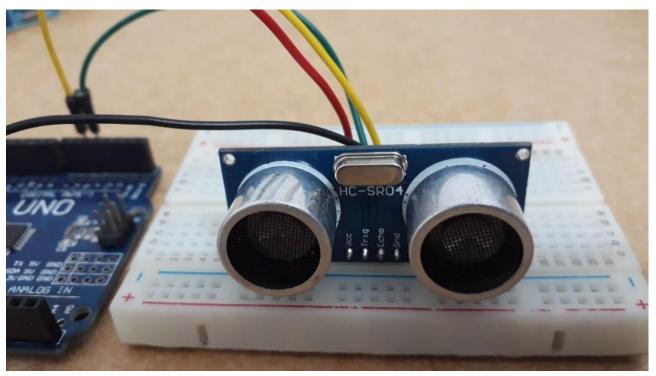
# 6. Imagens do Projeto















## 7. Código

```
#include <Ultrasonic.h>
// pino_trigger = 4
// pino echo = 5
float centrimetro;
long leiturasensor;
Ultrasonic ultrasonic(4, 5);
void setup()
Serial.begin(9600);
void loop()
// faz a leitura do sensor
 leiturasensor = ultrasonic.timing();
// converte o valor lido em centímetro - CM
 centrimetro = ultrasonic.convert(leiturasensor, Ultrasonic::CM);
 Serial.print("Distancia em cm: ");
 Serial.println(centrimetro);
 delay(1000);
```