### Lab 10: (240-319)

## LCD: Liquid Crystal Display

#### <u>อุปกรณ์</u>

- 1. Arduino Board
- 2. LCD Board
- 3. Potentiometer
- 4. Ultrasonic Sensor

# ขั้นตอนการตรวจสอบ LCD

- 1. ต่อวงจร โดยเลือกขาสัญญาณจาก บอร์ด Ardunio 2 ขาสัญญาณ เข้ากับขา RS และ E ของบอร์ด LCD
- 2. ต่อขาสัญญาณ 4 ขาสัญญาณจาก บอร์ด Ardunio เข้ากับขา D4 D5 D6 และ D7 ของบอร์ด LCD
- 3. ต่อขา Vcc และ ขา GND ระหว่างบอร์ด Ardunio กับ บอร์ด LCD
- 4. ป้อนโปรแกรมด้านล่าง เพื่อทดสอบว่า LCD ทำงานได้ถูกต้อง

```
#include <LiquidCrystal.h>
LiquidCrystal lcd(8,9,10,11,12,13); // RS,E,D4,D5,D6,D7
void setup() {
lcd.begin(16,2); // 16 chars on 2 lines
lcd.clear();
void loop() {
lcd.setCursor(0,0);
lcd.print(" Hello World !");
 lcd.setCursor(1,0);
 lcd.print(" CoE # 2023");
 delay(2000);
 for (int i=0; i<18;i++){
  lcd.scrollDisplayLeft();
  delay(200);
 delay(2000);
 for (int i=0; i<18;i++){
  lcd.scrollDisplayRight();
  delay(200);
 delay(2000);
 for (int i=0; i<3;i++){
  lcd.noDisplay();
  delay(500);
  lcd.display();
  delay(500);
 }
 delay(3000);
lcd.clear();
```

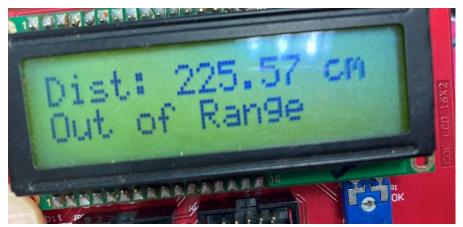
<u>Checkpoint 1</u>: ใช้โปรแกรม Arduino IDE ป้อนโปรแกรมภาษาซี เพื่อรับค่าแรงดันมาจาก Potentiometer ที่มี การต่อแบบแบ่งแรงดันในช่วง 0-5 โวลต์ แล้วแสดงค่าแรงดันนั้นบน LCD (ดังตัวอย่างในรูปที่ 1)



รูปที่ 1

Checkpoint 2: ใช้โปรแกรม Arduino IDE ป้อนโปรแกรมภาษาซี เพื่อการตรวจวัดระยะห่างของวัตถุจาก Ultrasonic Sensor โดยมีเงื่อนไขดังนี้ (ดังตัวอย่างในรูปที่ 2-4)

- หากระยะห่างที่วัดได้มีค่า มากกว่า 2 เมตร ให้แสดง ค่าระยะห่าง พร้อมข้อความว่า "Out of Range"
- หากระยะห่างที่วัดได้มีค่า มากกว่า 5 เซนติเมตร แต่น้อยกว่า 2 เมตร ให้แสดง ค่าระยะห่าง พร้อมข้อความว่า "Range OK"
- หากระยะห่างที่วัดได้มีค่า น้อยกว่า 5 เซนติเมตร ให้แสดง ค่าระยะห่าง พร้อมข้อความว่า "TOO CLOSE!"



รูปที่ 2





รูปที่ 3 รูปที่ 4

ให้ศึกษาส่วนหนึ่งของโปรแกรมสำหรับการทำงาน เพื่ออ่านค่าสัญญาณจาก Ultrasonic Sensor

```
#define echoPin 3 // Echo Pin
#define trigPin 2 // Trigger Pin
#define LEDPin 13 // Onboard LED
int maximumRange = 200; // Maximum range needed
int minimumRange = 0; // Minimum range needed
long duration, distance; // Duration used to calculate distance
void setup() {
 Serial.begin (9600);
 pinMode (trigPin, OUTPUT);
  pinMode (echoPin, INPUT);
  pinMode (LEDPin, OUTPUT); // Use LED indicator (if required)
}
void loop() {
  digitalWrite(trigPin, LOW);
  delayMicroseconds(2);
  digitalWrite(trigPin, HIGH);
  delayMicroseconds (10);
  digitalWrite(trigPin, LOW);
  duration = pulseIn(echoPin, HIGH);
  //Calculate the distance (in cm) based on the speed of sound.
  distance = duration / 58.2;
```

<u>Checkpoint 3</u>: ศึกษาจากโปรแกรมตัวอย่าง (ด้านล่าง) เพื่อเป็นแนวทางในการสร้างรูปภาพ สัญลักษณ์ หรือ ตัวอักษรที่นอกเหนือไปจากรหัส ASCII แล้วให้นักศึกษา สร้าง รูปภาพ สัญลักษณ์ หรือ ตัวอักษร เป็นของนักศึกษา เอง โดยไม่ซ้ำแบบกัน แล้วแสดงออกที่จอ LCD

```
#include <LiquidCrystal.h>
                                                      LiquidCrystal lcd(1, 2, 4, 5, 6, 7); // Creates an
byte heart[8] = { // Array of bytes
                                                      LC object. Parameters: (rs, enable, d4, d5, d6,
                                                      d7)
               // B stands for binary
               //formatter and the five
                                                      void setup() {
               //numbers are the pixels
  B00000.
                                                       lcd.begin(16, 2); // Initializes the interface to
 B01010,
                                                      the LCD screen, and specifies the dimensions
 B11111,
                                                      (width and height) of the display
 B11111.
                                                        lcd.createChar(0, heart); // Create a custom
 B01110.
                                                      character
 B00100.
                                                        lcd.createChar(1, smile);
 B00000.
                                                       lcd.createChar(2, lock);
 B00000
                                                       lcd.createChar(3, character);
};
                                                       // Clears the LCD screen
byte smile[8] = {
                                                       lcd.clear();
 B00000,
 B00000,
                                                       // Print a message to the LCD
 B01010,
                                                        lcd.print("Custom Character");
 B00000,
 B10001,
 B01110.
                                                      void loop() {
 B00000.
                                                       lcd.setCursor(1, 1);
 B00000
                                                        lcd.write(byte(0)); // Display the custom
};
                                                      character 0, the heart
byte lock[8] = {
                                                        lcd.setCursor(5, 1);
 B01110.
                                                       lcd.write(byte(1));
 B10001,
 B10001,
                                                       lcd.setCursor(9, 1);
 B11111,
                                                       lcd.write(byte(2));
 B11011.
 B11011,
                                                        lcd.setCursor(13, 1);
 B11111,
                                                        lcd.write(byte(3));
 B00000
};
byte character[8] = {
 B11111,
                                                            Custom Character
 B10101,
 B11111.
                                                                               A
 B01010.
```

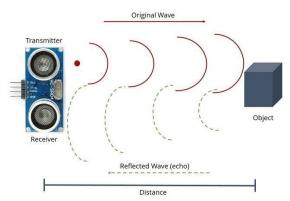
B01110, B11111, B01110, B01110

**}**;

## ข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับ Ultrasonic sensor HC-SR04

คลื่นอัลตราโชนิคเป็นคลื่นเสียงที่มีความถี่สูงกว่าค่าเฉลี่ยคลื่นที่มนุษย์จะสามารถได้ยิน เนื่องจากคลื่นอัลตราโวนิคมีความถี่คลื่นสูงกว่า 20 กิโลเฮิรทซ์ ในขณะที่หูของมนุษย์สามารถได้ยินคลื่นเสียงที่มีความถี่อยู่ในช่วง 20-20,000 เฮิรทซ์ เราสามารถได้ประโยชน์จากการใช้คลื่นอัลตราโชนิคหลากหลายด้าน เช่น การตรวจจับวัตถุ การวัดระยะทาง เป็นต้น

รูปที่ 55 แสดงการทำงานของคลื่นอัลตราโวนิค เพื่อวัดระยะห่างของวัตถุ โดยใช้ HC-SR04 Ultrasonic Sensor ซึ่งใช้หลักการการสะท้อนของคลื่น โดย จะมีตัวส่งคลื่นอัลตราโซนิคออกไปในอากาศ (Transmitter ที่ขา Trigger) และหากมีวัตถุขวางอยู่ในเส้นทางของคลื่น คลื่นเสียงนั้นจะสะท้อนกลับมายังตัวรับ สัญญาณคลื่น (Receiver ที่ขา Echo)



รูปที่ 5 แสดงการทำงานของคลื่นสัญญาณอัลตราโซนิค ในการวัดระยะห่างของวัตถุ

โดยปกติคลื่นเสียงเดินทางในอากาศด้วยความเร็ว 340 เมตรต่อวินาที หรือ 0.034 เซนติเมตรต่อไมโครวินาที เมื่อกำหนดให้ t คือ เวลารวมที่เริ่มส่งคลื่นอัลตรา โซนิคออกไปในอากาศ และคลื่นเสียงนั้นสะท้อนกลับมายังตัวรับสัญญาณ (Time of Flight) ก็จะสามารถหาระยะทางระหว่าง HC-SR04 Ultrasonic Sensor กับวัตถุได้ (ศึกษารายละเอียดเพิ่มเติมได้จาก Datasheet)