Quelle: https://elektro.turanis.de/html/prj054/index.html

## Temperaturmessung mit dem DS18B20



Abb.: Aufbau der Schaltung

Hier wird eine verkabelte und wasserdichte Version des Temperatur-Sensors DS18B20 verwendet. Trotz der dichten Verpackung sollte die Sonde nicht in korrosiver Umgebung oder Salzwasser verwendet werden.

Wichtige Merkmale des DS18B20 sind:

Messbereich: -55°C bis 125°C

Messgenauigkeit: ±0.5°C von -10°C bis +85°C

• 1-Wire-Schnittstelle: verwendet nur ein Kabel zur Kommunikation

• Einzigartige 64bit ID auf dem Chip

Messgeschwindigkeit: <750ms</li>

• Betriebsspannung: 3V-5V

Es gibt zwei Versionen, 3- und 4-Kabelig:

3 Kabel: schwarz=GND, rot=3-5V, weiß/gelb=Data

4 Kabel: schwarz=GND, rot=3-5V, weiß=Data, restliches Kabel=Abschirmung

## Verwendete Bauteile

- Grundlegende Werkzeuge und Hilfsmittel
- Arduino UNO (oder kompatibles Board)
- 3x LED (hier: 5mm, gelb und rot)
- 3x 330Ω Widerstand
- Steckkabel ("Jumperkabel")
- Steckbrett ("Breadboard")

## **Aufbau**

Für die Ansteuerung des Sensors wird das "Dallas 1-Wire" Protokoll verwendet, welches mit den beiden verfügbaren Libraries Dallas Temperature Control und OneWire gute Messergebnisse liefert.

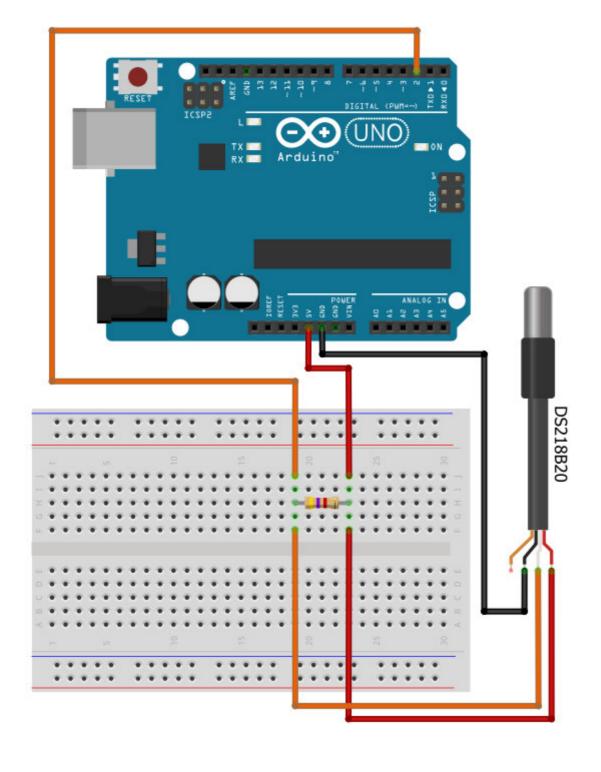


Abb.: Aufbau der Schaltung

## **Sketch**

```
#include <OneWire.h>
#include <DallasTemperature.h>
// Data wire is plugged into pin 2 on the Arduino
#define ONE_WIRE_BUS 2
// Setup a OneWire instance to communicate with any OneWire devices
OneWire oneWire(ONE_WIRE_BUS);
// Pass OneWire reference to Dallas Temperature
DallasTemperature sensors(&onewire);
void setup(void)
{
    Serial begin (9600);
    sensors.begin(); // Start up the library
}
void loop(void)
    // call sensors.requestTemperatures() to issue a global temperature
    // request to all devices on the bus
    // Send the command to get temperature readings
    sensors.requestTemperatures();
    Serial.println("Temperature is: " + String(sensors.getTempCByIndex(0))
    // You can have more than one DS18B20 on the same bus.
    // O refers to the first IC on the wire
    delay(1000);
}
```

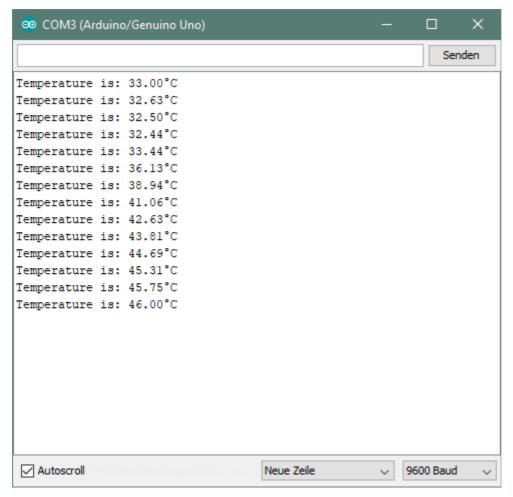


Abb.: Ausgabe in der seriellen Konsole nach Ausführung des Sketches