

# Arduino Sensor Kit da Yahboom Technology: Tutorial para Experimentos

Raul Ramires<sup>1</sup>

<sup>1</sup>Departamento de Informática – Universidade Estadual de Maringá (UEM)  
Maringá – PR – Brazil

ra82293@uem.br

## 1. Introdução

O arduino é uma placa microcontroladora baseada no microcontrolador ATmega e pode ser integrada com uma grande diversidade de componentes e sensores. O projeto a ser desenvolvido propõe a configuração do ambiente de trabalho e a realização de diversos experimentos com diferentes sensores.

O Arduino Sensor Kit da da Yahboom Technology, utilizado é um kit de componentes e sensores baseado no Arduino UNO R3. O objetivo do presente tutorial é o de apresentar os passos e explicações de como realizar experimentos com o referido kit.

## 2. Ambiente de Trabalho

O arduino possui uma IDE *Integrated Development Environment* chamada de “Arduino IDE”, que é onde serão escritos os códigos para que depois sejam enviados ao arduino e executado.

### 2.1. Download da IDE

Para fazer o download da IDE basta ir ao <https://www.arduino.cc/en/Main/Software> e escolher a versão de acordo com o sistema operacional utilizado, estando disponível para Windows, Linux e MacOS.

A Figura 1 mostra a tela principal da IDE do arduino.

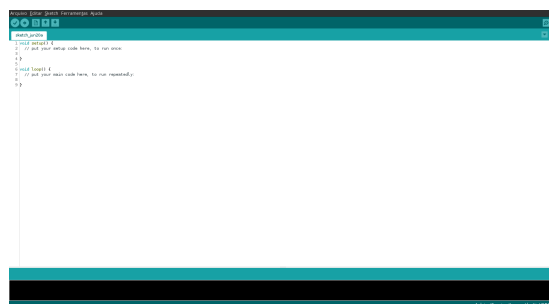


Figura 1. Tela principal da Arduino IDE.

### 2.2. Arduino Sensor Kit

O kit de sensores para arduino UNO da Yahboom contém os seguintes componentes:

**Protoboard** Placa de prototipação de 830 pontos;

**Arduino UNO** Microcontrolador Arduino UNO R3;  
**Bateria 9V** Bateria para alimentação do arduino;  
**Motor de Passo** Motor de passo alimentado por 5V;  
**Motor DC** Motor de corrente contínua;  
**Servo Motor** Micro Servo 9g;  
**Matriz de LED** Matriz 8x8 de LEDs (1588BS);  
**Display 7 Segmentos** Módulo com um display de 7 segmentos (5161AS);  
**4 Displays de 7 Segmentos** Módulo com 4 displays de 7 segmentos (3461AS-1);  
**Hélice** Hélice de plástico com 4 pás;  
**LDR** Resistor dependente de luz;  
**Push Button** Botões de pressionamento;  
**Sensor de Presença** Sensor infravermelho de presença;  
**Sensor de Gás** Sensor de gás *Flying-Fish*;  
**Sensor Gray Scale** Sensor de escala de cinza;  
**Sensor Touch** Sensor de toque capacitivo;  
**Joystick** Módulo joystick de 3 eixos;  
**Sensor de Som** Módulo de sensor de som;  
**LED Flashlight** Módulo composto por 2 LEDs RGB;  
**Sensor Ultrasônico** Sensor ultrasônico de distância (HC-SR04);  
**Display LCD** Display LCD 16x2;  
**Potenciômetro** Resistor varável de 5k $\Omega$ ;  
**Ponte H** Módulo para controle de motores;  
**LEDs** 15 LEDs coloridos;  
**Resistores** Resistores de 220 $\Omega$ , 1k $\Omega$  e 10k $\Omega$ ;  
**Buzzer** Buzzer ativo para emitir som.

A Figura 2 mostra os componentes descritos acima.



**Figura 2. Sensores presentes no kit.**

### 3. Programação

A programação do arduino é feita na linguagem C++ e possui uma grande quantidade de bibliotecas prontas para a utilização de sensores.

### 3.1. Estrutura do código

A Figura 3 mostra a estrutura básica de um código para arduino. Esse código é dividido em duas funções: a função *setup* e a função *loop*.

```
void setup() {  
  //Executa apenas uma vez  
}  
  
void loop() {  
  //Executa indefinidamente  
}
```

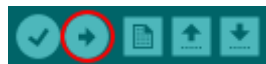
**Figura 3. Estrutura do código.**

A função *setup* será executada apenas uma vez no início do programa, geralmente é aqui que ficam as definições de pinos de entradas e saídas e algumas variáveis globais. A função *loop* será executada infinitamente enquanto o arduino estiver ligado, é aqui que serão feitas as leituras de sensores e decisões de ações com bases nos dados lidos dos sensores.

### 3.2. Upload do código

Para realizar o *upload* do código para a placa do arduino, basta clicar no botão “carregar”, então o código será compilado e carregado para o arduino e então começar a execução.

A Figura 4 mostra em destaque o botão para carregar o código para o arduino.



**Figura 4. Destaque do botão de carregar.**

## 4. Experimentos

Nessa seção serão realizados vários experimentos com o arduino, utilizando uma grande diversidade de componentes e sensores.

Todos os experimentos realizados nesse trabalho estão disponíveis no repositório no [GitHub](#) e os esquemáticos dos circuitos estão disponíveis no [Tinkercad](#).

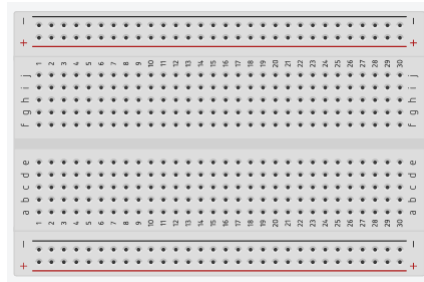
### 4.1. Piscar um LED

Para realizar esse experimento será necessário um LED, uma *protoboard* e dois *jumpers*.

A *protoboard* é construída como uma matriz, onde cada coluna possui 5 pontos de contato que são interligados entre si, porém uma coluna é isolada de sua vizinha, sendo necessário a utilização de um *jumper* para interligar duas colunas.

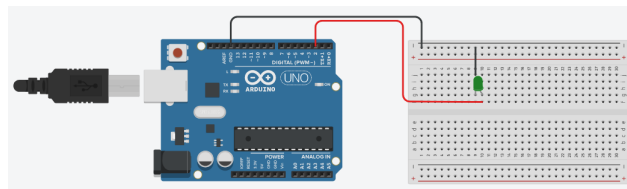
Alguns modelos de *protoboard* possuem dois barramentos laterais, um negativo e um positivo que percorrem a *protoboard* inteira. O padrão de utilização desses barramentos é ligar o 5V no barramento vermelho e o GND no barramento preto, ficando assim mais simples de realizar a alimentação dos componentes utilizados.

A Figura 5 mostra o esquema de uma *protoboard* de 360 pontos.



**Figura 5. Protoboard de 360 pontos**

A Figura 6 mostra o esquema do circuito para piscar um LED, utilizando o arduino.



**Figura 6. Esquemático do circuito do experimento 1.**

Nesse circuito o pino digital 2 do arduino está ligado na coluna 10 da protoboard, onde, nessa mesma coluna está ligado o terminal positivo do LED. O terminal negativo do LED está ligado na coluna 9, que possui um *jumper* para o barramento preto, que por sua vez está ligado ao GND do arduino. Sendo assim o LED irá acender quando o arduino enviar o sinal de 5V no pino 2.

A Figura 7 mostra o código que fará com que o arduino pisque o LED.

```
1 //Definição do pino positivo que será ligado ao LED
2 int pinoLED = 2;
3
4 void setup() {
5   //Executa apenas uma vez
6
7   //Definição do pino pinoLED como saída
8   pinMode(pinoLED, OUTPUT);
9 }
10
11 void loop() {
12   //Executa indefinidamente
13
14   //Envia um sinal alto (5V) para o pinoLED
15   digitalWrite(pinoLED, HIGH);
16
17   //Espera 1 segundo
18   delay(1000);
19
20   //Envia um sinal baixo (0V) para o pinoLED
21   digitalWrite(pinoLED, LOW);
22
23   //Espera 1 segundo
24   delay(1000);
25 }
```

**Figura 7. Código do experimento 1.**

## 4.2. Mudar o brilho de um LED

Para realizar esse experimento será necessário um LED, um potenciômetro e um resistor de  $220\Omega$ .

O potenciômetro é um resistor capaz de variar sua resistência, para esse experimento, o arduino irá ler esse valor de resistência e associar a um valor de tensão e enviar ao LED, variando assim o brilho do LED. Como esse valor é variável, é necessário conectar o potenciômetro a uma porta analógica do arduino.

A Figura 8 mostra o esquemático do circuito do experimento.

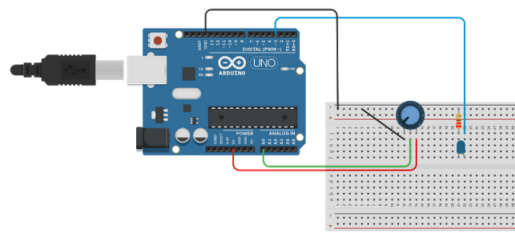


Figura 8. Esquemático do circuito do experimento 2.

O arduino faz a leitura do potenciômetro em um valor de 0 a 1023. Para usar esse valor para acender o LED, é necessário fazer uma conversão para um valor de 0 a 255. Para isso é utilizado a função *map*, que é responsável por fazer esse mapeamento de um intervalo para outro.

A figura 9 mostra o código do experimento 2.

```
1 //Definição dos pinos
2 int pinoPOT = A0; //Pino analogico do potenciometro
3 int pinoLED = 3; //Pino PWM do LED
4
5 float luminosidade;
6
7 float valorPOT;
8
9 void setup() {
10  pinMode(pinoPOT, INPUT); //Pino de entrada
11  pinMode(pinoLED, OUTPUT); //Pino de saída
12 }
13
14
15 void loop() {
16  valorPOT = analogRead(pinoPOT); //Le o valor do potenciometro
17
18  luminosidade = map(valorPOT, 0, 1023, 0, 255); //faz o mapeamento do valor do potenciometro para 0-255
19
20  analogWrite(pinoLED, luminosidade); //envia o sinal para o LED
21 }
```

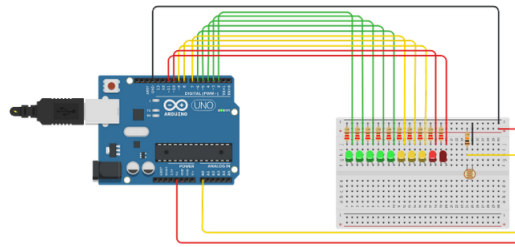
Figura 9. Código do experimento 2.

## 4.3. Sensor de luz

Esse experimento tem como objetivo controlar uma barra de LEDs a partir de um LDR (*Light Dependent Resistor*). O LDR é um resistor que varia sua resistência de acordo com a luz que incide sobre ele, quanto maior a quantidade de luz, menor a resistência do LDR. Como o LDR é um componente que possui um valor de resistência variável, é necessário conectá-lo a uma porta analógica do arduino.

Para esse experimento, quanto maior a luz incidente sobre o LDR, menos LEDs irão acender.

A Figura 10 mostra o esquemático do circuito do experimento 3.



**Figura 10. Esquemático do circuito do experimento 3.**

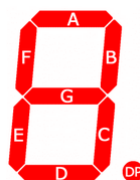
A Figura 11 mostra o código do experimento 3.

```
1 int pinLDR = A0; //pino do LDR
2 int ledCount = 10; //quantidade de LEDs
3
4 int ledPins[] = {
5   2,3,4,5,6,7,8,9,10,11
6 }; //array de pinos onde estão conectados os LEDs
7
8 void setup(){
9   int led;
10  for(led = 0; led < ledCount; led++){
11    pinMode(ledPins[led], OUTPUT); //Define os pinos dos LEDs como saída
12  }
13 }
14
15 void loop(){
16   //Leitura do valor do LDR
17   int estadoLDR = analogRead(pinLDR);
18   //mapa o valor do LDR para uma quantidade entre 0 e ledCount
19   int ledLevel = map(estadoLDR, 0, 1023, 0, ledCount);
20
21   int led;
22
23   //Itera sobre os leds
24   for(led = 0; led < ledCount; led++){
25     //se o indice for menor que ledLevel
26     if(led < ledLevel){
27       //acende o LED
28       digitalWrite(ledPins[led], HIGH);
29     }
30     //se o indice for maior que ledLevel
31     else{
32       //apaga o led
33       digitalWrite(ledPins[led], LOW);
34     }
35   }
36 }
37
38 }
```

**Figura 11. Código do experimento 3.**

#### 4.4. Display de 7 Segmentos

Esse experimento faz o controle de um display de 7 segmentos utilizando um botão para exibir os dígitos de 0 a 9. O display incia exibindo o dígito 0 e incrementa um dígito quando o botão é pressionado. Os segmentos do display são nomeados de acordo com a Figura 12 [Pattabiraman 2017].



**Figura 12. Segmentos do display.**

Para acender um segmento o arduino deve enviar um sinal alto para o segmento, e para apagar deve enviar um sinal baixo.

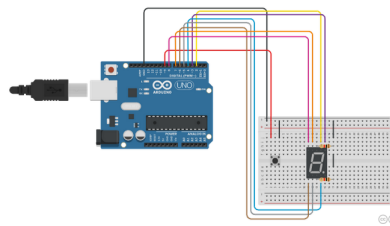
A Figura 13 mostra a pinagem do display. Para esse experimento não será utilizado o ponto decimal.



**Figura 13. Pinagem do display de 7 segmentos.**

O botão é definido como *INPUT\_PULLUP* para utilizar um resistor interno do arduino e simplificar o circuito, por conta disso, o arduino interpreta o botão como estado alto quando não pressionado e estado baixo quando pressionado. Para detectar o acionamento do botão é necessário considerar o estado atual do botão e o estado anterior, pois o arduino faz a leitura do botão um grande número de vezes por segundo, sendo assim é necessário esse tratamento para evitar que o arduino interprete que o botão foi acionado diversas vezes em apenas um acionamento.

A Figura 14 mostra o esquemático do circuito do experimento 4.



**Figura 14. Esquemático do experimento 4.**

A Figura 15 mostra o trecho de código que faz a leitura do botão.

```

54 void loop(){
55     int i;
56     //faz a leitura do pino do botao
57     //por conta da utilizacao do PullUP o botao fica no estado
58     //HIGH quando nao for apertado
59     //LOW quando for apertado
60     estadoAtual = digitalRead(pinBotao);
61
62     //detecta se o botao foi apertado
63     if(estadoAtual == LOW && estadoAnterior == HIGH){
64         //incrementa o digito
65         digito++;
66     }
67     estadoAnterior = estadoAtual;
68 }

```

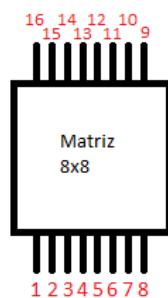
**Figura 15. Código que detecta o acionamento do botão.**

#### 4.5. Matriz de LEDs 8x8

Esse experimento tem como objetivo percorrer os LEDs da matriz utilizando um joystick.

Como o *Tinkercad* não possui os módulos da matriz e do joystick, esse experimento não estará disponível para simulação.

A Figura 16 mostra a numeração de pinos da matriz de LEDs [Oliveira 2017].



**Figura 16. Numeração de pinos da matriz.**

A Tabela 1 mostra como fazer a conexão das linhas da matriz com o arduino.

<b>Linha</b>	<b>Pino Matriz</b>	<b>Pino Arduino</b>
1	9	2
2	14	3
3	8	4
4	12	5
5	1	6
6	7	7
7	2	8
8	5	9

**Tabela 1. Conexão das linhas da matriz no arduino.**

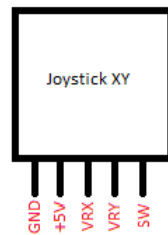
A Tabela 2 mostra como fazer a conexão das colunas da matriz com o arduino.

<b>Coluna</b>	<b>Pino Matriz</b>	<b>Pino Arduino</b>
1	13	10
2	3	11
3	4	12
4	10	13
5	6	A0
6	11	A1
7	15	A2
8	16	A3

**Tabela 2. Conexão das colunas da matriz no arduino.**

A Figura 17 mostra a numeração de pinos do módulo joystick.





**Figura 17. Numeração de pinos do joystick.**

Para ligar o joystick ao arduino basta ligar o *GND* do módulo ao *GND* do arduino, o +5V do módulo ao +5V do arduino. Os pinos VRX e VRY são ligados aos pinos A4 e A5, respectivamente.

#### **4.6. Sensor de Distância**

Esse experimento consiste em utilizar o sensor ultrasônico de distância para exibir a distância medida no display LCD. Esse experimento possui uma medida de distância mínima que pode ser regulada utilizando um potenciômetro. Quando a distância medida for menor que a distância mínima será soado um alarme sonoro.

O circuito possui ainda um segundo potenciômetro necessário para a regulação do brilho do display.

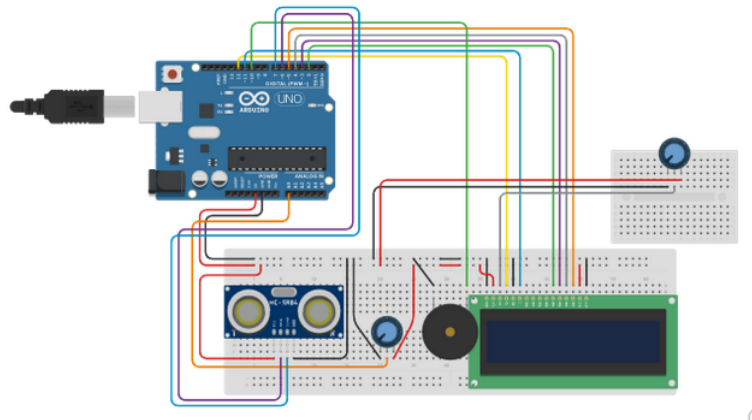
Para esse experimento será necessário a utilização de duas bibliotecas, a **LiquidCrystal.h** que é responsável por controlar o display e a biblioteca **Ultrasonic.h** que controla o sensor ultrasônico de distância.

A biblioteca **LiquidCrystal.h** já está contida na IDE do arduino. Já a biblioteca **Ultrasonic.h** deve ser baixada e instalada manualmente.

Originalmente a biblioteca **Ultrasonic.h** foi desenvolvida pelo site [FilipeFlop](#) [Thomsen 2011]. A biblioteca está disponível no repositório do *GitHub* para fácil acesso.

Para adicionar a biblioteca ao Arduino IDE basta clicar em *Sketch* → *Incluir Biblioteca* → *Adicionar Biblioteca .ZIP* e selecionar o arquivo *Ultrasonic.zip* presente na pasta Bibliotecas.

Como não é possível instalar bibliotecas adicionais no *Tinkercad*, esse experimento não está disponível para simulação, porém é possível ver o esquemático do circuito no site, como mostrado na Figura 18.



**Figura 18. Esquemático do experimento 6.**

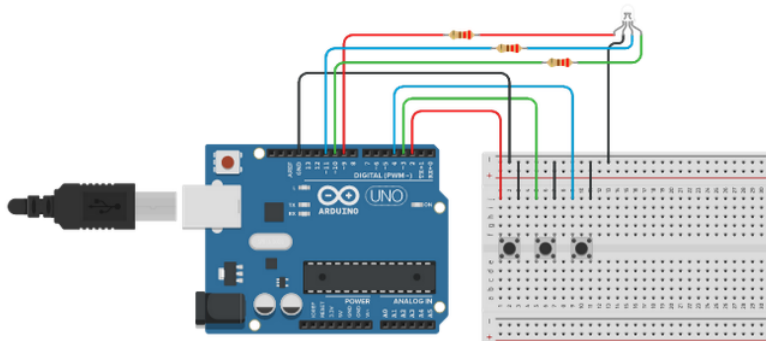
#### **4.7. LED RGB**

O objetivo desse experimento é mostrar o funcionamento de um LED RGB. O LED RGB é composto de 3 LEDs, um vermelho, um verde e um azul. A combinação dessas 3 cores geram novas cores.

O LED RGB disponível no *Tinkercad* tem os pinos diferentes do módulo RGB disponível no kit utilizado para esse tutorial, porém o funcionamento é o mesmo. O LED RGB consiste em 4 terminais, um para cada cor e um pino GND.

Nesse experimento foram utilizados 3 botões para alterar cada uma das 3 cores. Foi definido um número de 3 tonalidades para cada cor, mas isso pode ser alterado no código do experimento, podendo usar até um máximo de 255 tonalidades.

O esquemático desse experimento pode ser visto na Figura 19.



**Figura 19. Esquemático do experimento 7.**

#### **4.8. Sensor de Presença**

O objetivo desse experimento é mostrar o funcionamento de um sensor de presença. O arduino irá piscar um LED RGB quando o sensor for ativado por um movimento. O sensor possui duas regulagens, sendo uma de sensibilidade que determina o alcance do sensor, e uma de duração, que determina quanto tempo o sensor fica ativado após detectar

um movimento. Ambas as regulagens são feitas por pequenos potenciômetros soldados na PCB do sensor.

O esquemático do circuito deste experimento pode ser visto na Figura 20

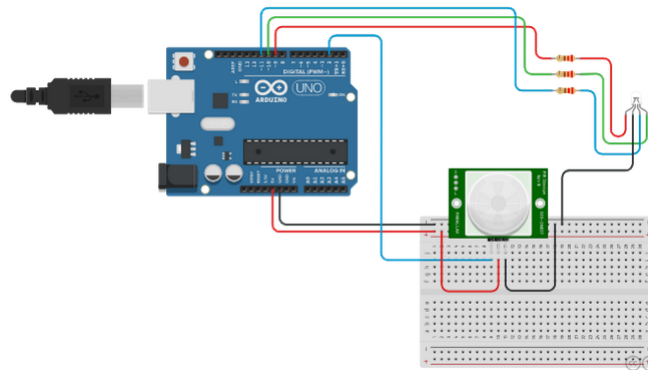


Figura 20. Esquemático do circuito do experimento 8.

#### 4.9. Controle Remoto

O objetivo desse experimento é mostrar o funcionamento de um controle remoto infravermelho. Para realizar a comunicação é necessário utilizar o receptor infravermelho, que irá receber o comando do controle remoto e converter para um valor hexadecimal, cada botão possui um valor diferente.

Para utilizar o sensor de infravermelho, é necessário instalar uma biblioteca do Arduino. Para isso adicione a biblioteca **IRremote.zip** localizada na pasta **Bibliotecas** do repositório utilizado nesse trabalho. A instalação da biblioteca é feita da mesma forma da biblioteca que foi instalada no experimento do sensor de distância.

Nesse experimento o controle remoto será utilizado para controlar a quantidade de LEDs que serão acesos. Utilizando os botoes de 0 a 5 do controle é possível determinar essa quantidade.

O esquemático do circuito pode ser visto na Figura 21.

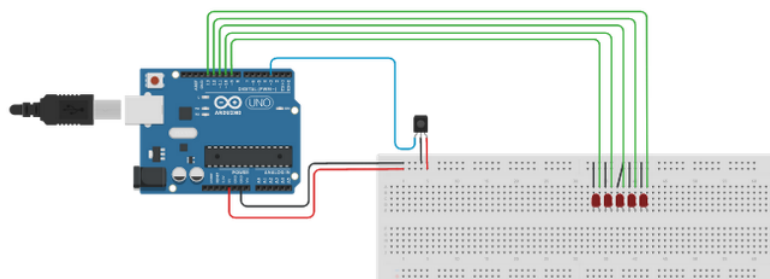


Figura 21. Esquemático do circuito do experimento 9.

#### 4.10. Sensor de Som

O objetivo desse experimento é acender ou apagar um LED utilizando um sensor de som. Esse sensor funciona apenas com a detecção de som, ou seja, quando um som for detec-

tado o valor de saída do sensor será **LOW** e quando não for detectado um som o valor de saída será **HIGH**. O sensor possui um ajuste de sensibilidade que pode ser ajustado através de um potenciômetro soldado direto na PCB do sensor. Para esse experimento será utilizado o som de uma palma para acionar o LED, então a sensibilidade do sensor deve ser ajustada para ser detectado apenas sons mais altos, se não o sensor irá detectar sons mais baixos.

O sensor de som possui 3 terminais, GND, VCC e OUT. O GND deve ser ligado ao GND do arduino, o VCC deve ser ligado em 5V e o OUT deve ser ligado ao pino digital 3 do Arduino.

O terminal positivo do LED foi ligado ao pino digital 2 do Arduino e o terminal negativo do LED foi ligado a um resistor de  $220\Omega$  e o resistor ligado ao GND do Arduino.

## 5. Servo Motor

O objetivo desse experimento é mostrar o funcionamento do servo motor utilizando um controle remoto.

O servo motor permite que o usuário informe um ângulo entre 0 e 180 graus para a posição do motor. Para esse experimento os botões  $\Rightarrow$  e  $\Leftarrow$  do controle remoto, incrementam e decrementam a posição do motor em 10 graus, respectivamente. Os botões de 0 a 9 definem um ângulo múltiplo de 20 para o motor, por exemplo, ao pressionar o botão 5, o ângulo de posição do motor será  $5 * 20 = 100$  graus.

O esquemático do circuito desse experimento pode ser visto na Figura 22

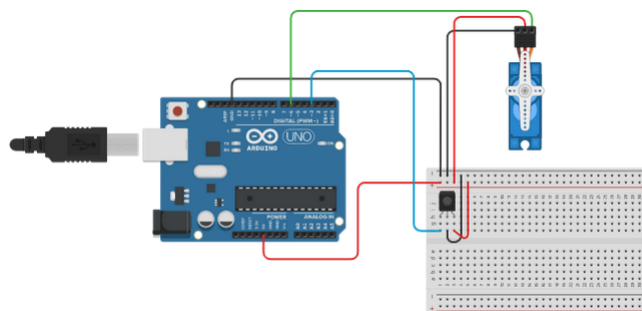
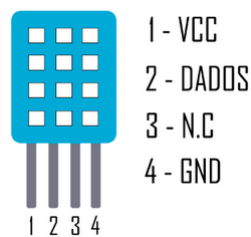


Figura 22. Esquemático do circuito do experimento 11.

## 6. Sensor de Temperatura

O objetivo desse experimento é utilizar um sensor para realizar a leitura da temperatura do ambiente e mostrar o valor em um display de 7 segmentos de 4 dígitos.

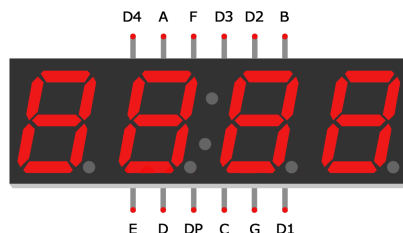
A pinagem do sensor de temperatura pode ser visto na Figura 23.



**Figura 23. Pinagem do sensor DHT11.**

O pino 1 do sensor deve ser ligado em 5V. O pino GND deve ser ligado ao GND do Arduino. O pino 2 deve ser ligado a porta analógica A0.

A Figura 24 mostra a pinagem do display de 7 segmentos com 4 dígitos.



**Figura 24. Pinagem do display de 7 segmentos com 4 dígitos.**

Como o *Tinkercad* não possui os componentes utilizados para esse experimento, a simulação desse experimento não está disponível no site.

A Tabela 3 mostra as conexões que devem ser feitas entre o display e o Arduino.

Display	Arduino
A	2
B	3
C	4
D	5
E	6
F	7
G	8
DP	9
D1	10
D2	11
D3	12
D4	13

**Tabela 3. Conexões entre o Arduino e o display.**

## Referências

[Oliveira 2017] Oliveira, E. (2017). Arduino – utilizando a matriz de led 5mm 8x8. Acessado em: 20 de junho de 2019.

[Pattabiraman 2017] Pattabiraman, K. (2017). How to set up 7-segment displays on the arduino. Acessado em: 15 de junho de 2019.

[Thomsen 2011] Thomsen, A. (2011). Como conectar o sensor ultrassônico hc-sr04 ao arduino. Acessado em: 7 de julho de 2019.