gbk robotics

Av. Henrique Eroles, 584• Mogi das Cruzes, Sao Paulo 08730-590 Phone: 11 2378-6222 • E-Mail: gbkrobotics@gmail.com



P7 – Sensor de luz com LdR e Sequencial de Leds

Esse módulo contempla um Sensor de Luminosidade LDR (do inglês Light Dependent Resistor ou em português Resistor Variável Conforme Incidência de Luz), que é um componente eletrônico passivo, cuja resistência varia conforme a intensidade da luz que incide sobre ele. Tipicamente, à medida que a intensidade da luz aumenta, a sua resistência diminui. Os LEDs presentes no módulo podem ser utilizados tanto para indicar a intensidade da luz incidente no LDR como para indicar acionamentos. O LDR é frequentemente utilizado em fotocélulas que controlam o acionamento da iluminação dos postes públicos e luzes em residencias. Tambem é utilizado em sensores foto-eletricos assim como fotodiodos.

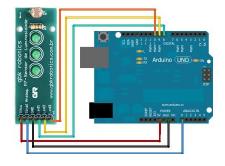


Especificacoes

- Vmax: 150V;Pmax: 100mW;
- Temperatura de operação: -30 ~ +70 °C;
- Espectro de pico: 540nm;
- Resistência na luz máxima: $45 \sim 140\Omega$:
- Resistencia na escuridão: ~10MΩ;
- Tempo de resposta (ms): 20 subida 30 descida;
- Tamanho: 5mm. Dimensoes: Largura: 17mm Comprimento: 50mm

Exemplo de ligação

Conexões: O módulo pode ser conectado ao Arduino ligando-se o pino positivo (VCC) no 5V, o pino negativo (GND) no GND e o pino SINAL em um pino analógico, como por exemplo A0. Assim, quando o LDR registrar uma alteração de resistência, será possível medir o nível de tensão de entrada no pino analógico correspondente.



gbk robotics

Av. Henrique Eroles, 584• Mogi das Cruzes, Sao Paulo 08730-590 Phone: 11 2378-6222 • E-Mail: gbkrobotics@gmail.com



No caso desse exemplo os LEDs presentes no módulo serão utilizados para indicar a intensidade da luz incidente no LDR e serão ligados nos pinos digitais D8 (LED1), D9 (LED2) e D10 (LED3) do Arduino.

Sketch de exemplo

```
MÓDULO SENSOR LUZ - LDR:
 O Módulo pode ser conectado ao Arduino ligando-se o pino
 positivo (VCC) no 5V, o pino negativo (GND) no GND e o
 pino SINAL em um pino digital, como por exemplo AO.
 Assim, quando o LDR registrar uma alteração de resistência,
 será possível medir o nível de tensão de entrada no pino
 analógico correspondente.
 No caso desse exemplo os LEDs presentes no módulo serão
 utilizados para indicar a intensidade da luz incidente no LDR
 e serão ligados nos pinos digitais D8 (LED1), D9 (LED2) e
 D10 (LED3) do Arduino.
// INICIALIZAÇÃO DAS VARIÁVEIS //
int analogPin=0;
                   //define a variável como entrada analógica
                   //no pino 0 para o Módulo Sensor de Luz.
int ledVerde=8:
                   //inicializando uma variável denominada
                   //ledVerde no pino digital 8 do Arduino.
int ledAmarelo=9;
                  //inicializando uma variável denominada
                   //ledAmarelo no pino digital 9 do Arduino.
int ledVermelho=10; //inicializando uma variável denominada
                   //ledVermelho no pino digital 13 do Arduino.
int valAnalog:
                   //variável para armazenar o valor analógico
                   //lido pelo sensor LDR.
int tensao;
                   //variável para armazenar o valor da tensão
                   //após a conversão do valor analógico lido.
// SETUP //
void setup()
 //Serial.begin(9600);
                              //setando a comunicação via porta
                              //serial à uma velocidade de
                              //9600bps(baud).
 pinMode(ledVerde, OUTPUT);
                              //configurando o pino8(ledVerde)
                              //como uma SAÍDA digital.
                              //configurando o pino9(ledAmarelo)
 pinMode(ledAmarelo, OUTPUT);
                              //como uma SAÍDA digital.
 pinMode(ledVermelho, OUTPUT); //configurando o pino10(ledVermelho)
                              //como uma SAÍDA digital.
 digitalWrite(ledVerde, LOW);
                                //Apaga o LED Verde.
 digitalWrite(ledAmarelo, LOW); //Apaga o LED Amarelo.
 digitalWrite(ledVermelho, LOW); //Apaga o LED Vermelho.
// LOOP //
```

gbk robotics

}

Av. Henrique Eroles, 584• Mogi das Cruzes, Sao Paulo 08730-590 Phone: 11 2378-6222 • E-Mail: gbkrobotics@gmail.com



```
valAnalog = analogRead(analogPin); //Lê o pino de entrada
                            //analógico zero (A0).
 Para converter os valores lidos pelo Módulo em tensão, deve-se
 ler o valor do sensor LDR do Módulo conectado na porta analógica
 do Arduino, cuja leitura varia de 0 a 1023, divide-se essa
 faixa em 5 seções, isso resultará no mapeamento do intervalo
tensao = map(valAnalog, 0, 1023, 0, 5);
//Serial.println(tensao);
                        //imprime o conteúdo da variável
                        //tensao e salta uma linha.
if (tensao < 2)
 digitalWrite(ledVermelho, LOW); //Apaga o LED Vermelho.
else
 if(tensao < 4)
  digitalWrite(ledVermelho, LOW); //Apaga o LED Vermelho.
 else
   digitalWrite(ledVermelho, HIGH); //Acende o LED Vermelho.
```