

Trocando mensagens

* Sistemas Embarcados: Prof. Marco Reis - marco.reis@ba.docente.senai.br

Ludmila Nascimento Dos Anjos
Graduanda em Engenharia Elétrica
SENAI CIMATEC
Salvador, Bahia
ludmila.n.anjos@gmail.com

Abstract—This document is a model and instructions for L^AT_EX. This and the IEEEtran.cls file define the components of your paper [title, text, heads, etc.]. *CRITICAL: Do Not Use Symbols, Special Characters, Footnotes, or Math in Paper Title or Abstract.

Index Terms—Arduino, Comunicação Serial, Sistema Embarcado, LCD, Sensor ultrassônico

I. INTRODUÇÃO

A. Contexto

B. Justificativa

C. Porquê

D. Importância

E. Objetivos

O objetivo do projeto trocando mensagens é a construção de um sistema utilizando dois arduinos, onde um deles medirá a distância entre um objeto e um sensor ultrassônico, sinalizando a região onde o objeto se encontra através de led's, e enviará a informação de distância como o tipo string via comunicação serial, para ser disponibilizada em um display LCD conectado ao segundo arduino.

II. REFERENCIAL TEÓRICO

Nesta seção serão apresentados os dispositivos, e a forma de comunicação, utilizadas para o desenvolvimento do projeto.

A. Arduino

É um [1]

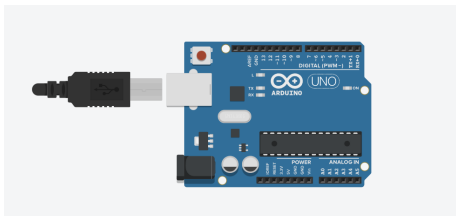


Fig. 1. Arduino Uno R3.

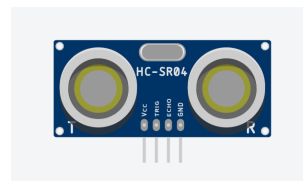


Fig. 2. Sensor Ultrassônico.

B. Medição de distância através do Sensor ultrassônico

É um tipo

$$distancia = tempo / 27.6233 / 2.0 \quad (1)$$

C. Sinalização com LED(Light Emitting Diode)

É um [2]

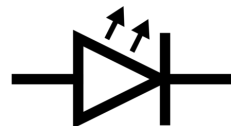


Fig. 3. Diodo Emissor de Luz - LED.

D. Display LCD(Liquid crystal display)

É um [3]



Fig. 4. Display LCD 16x2.

E. Potenciômetro

É um [4]

F. Comunicação Serial

É Um tipo de

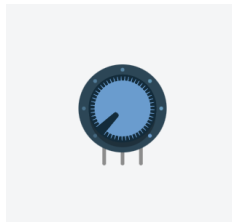


Fig. 5. Potenciômetro.

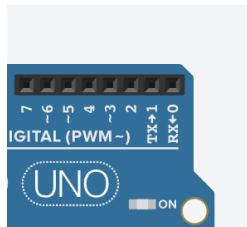


Fig. 6. Pinos de comunicação Serial.

III. METODOLOGIA

A. Materiais

Os materiais de hardware utilizados para a elaboração do projeto foram:

- 2 arduinos UNO;
- 2 protoboards;
- 1 potenciômetro;
- 1 display de LCD;
- 1 sensor ultrassônico HC-SR04;
- 32 jumpers;
- 1 LED azul;
- 1 LED vermelho;
- 1 LED amarelo;
- 3 resistores de 220 Ω ;
- 1 resistor de 1 K Ω ;

Os softwares utilizados foram:

- Tinkercad;
- Arduino IDE;

B. Métodos

Realizou-se as conexões dos dispositivos ao arduino no simulador tinkercad conforme o mostrado na figura 1. Então, foi efetuada a programação de ambos os arduinos. O arduino 1 foi programado para captar dados do sensor ultrassônico, tratá-los e conforme a distância em centímetros identificada acender um led azul, vermelho e amarelo para representar a região ao qual se encontra o objeto, sendo que a região mais próxima é a região 3, representada pelo led azul. Além disso, ele também envia a informação sobre a distância de um objeto como string via comunicação serial para o arduino 2, que por sua vez utiliza de um display lcd, com regulação de brilho via potenciômetro, para mostrar a informação.

Em seguida, após a confecção do modelo virtual foi montado o circuito físico(Figura 2) com os mesmos materiais de hardware e com a mesma programação inserida nos dois

arduinios através do software arduino IDE e uma conexão com um notebook.

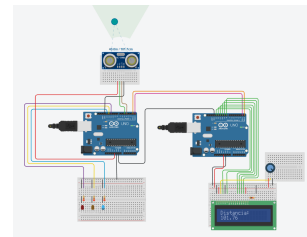


Fig. 7. Esquemático do sistema.

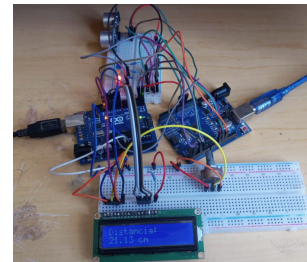


Fig. 8. Protótipo físico do sistema.

IV. RESULTADOS E ANÁLISES

A. Montagem do circuito

Na montagem do esquemático do circuito virtual no simulador Tinkercad não ocorreu nenhuma dificuldade relacionada à conexão entre componentes. Diferentemente da montagem do circuito físico, pois, devido ao mau contato entre as ligações os dados passados para o display estiveram corrompidos. Para solucionar este problema jumpers precisaram ser substituídos e o display precisou ser soldado a um suporte para conectá-lo à protoboard.

B. Efeito do delay

Notou-se que o valor utilizado na função delay afetou drasticamente a comunicação serial entre os dois arduinos, a forma encontrada para contornar isso foi utilizar a função delayMicroseconds. Pois, esta afeta menos ao tempo de comunicação do sistema.

C. Finalização da comunicação

Foi necessário o envio de uma sinalização de quebra de linha para o sistema do arduino receptor do pacote de informação para o mesmo identificar quando ocorreu o término da chegada do pacote.

D. Leitura do sensor ultrassônico HC-SR04

O sistema físico do arduino master ao receber dados referente ao tempo para a captação da reflexão de uma onda de som ultrassônico realizou o cálculo da distância entre o objeto e o sensor. Foi perceptível a pequena oscilação entre os valores obtidos de distância, isso ocorreu pois o sensor não possui

filtros eletrônicos específicos e estava sujeito a interferência causada por outras ondas sonoras no ambiente.

Devido a essa oscilação, a forma utilizada para diminuir a alteração no valor de distância mostrado no display LCD foi mostrar nele a média de 10 valores lidos.

V. CONCLUSÃO

Conclui-se que os sensor ultrassônico HC-SR04 possui um erro associado a sua leitura devido a fatores internos e externos. Além disso, que o contato adequado entre os componentes proporciona uma comunicação da informação corretamente. Ainda conclui-se que, o pacote de informação precisa ter algo para sinalizar que foi completamente enviado. Dessa forma, o projeto se apresentou como uma excelente forma de compreender o funcionamento de dispositivos eletrônicos e sua comunicação.

REFERENCES

- [1] M. A. Cavalcante, C. R. C. Tavoraro, and E. Molisani, "Física com arduino para iniciantes," *Revista Brasileira de Ensino de Física*, vol. 33, no. 4, pp. 4503–4503, 2011.
- [2] D. C. Marteleto, "Avaliação do diodo emissor de luz (led) para iluminação de interiores," *Monograph-Departamento de Energia Elétrica da Escola Politécnica da Universidade Federal do Rio de Janeiro*, 86p, 2011.
- [3] I. L. Barbacena and C. A. Fleury, "Display lcd," *Outubro*, 1996.
- [4] L. F. Patsko, "Tutorial–aplicações, funcionamento e utilização de sensores," *Maxwell Bohr: Instrumentação eletrônica*, p. 84, 2006.