عنوان: پروژه اندازهگیری فاصله با استفاده از سنسور اولتراسونیک و نمایشگر

هدف پروژه:

این پروژه با هدف اندازهگیری فاصله اجسام با استفاده از سنسور اولتراسونیک طراحی شده است. مقدار فاصله اندازهگیریشده روی یک نمایشگر LCD نمایش داده میشود و پتانسیومتر برای تنظیم کنتراست نمایشگر به کار میرود.

ابزار و قطعات موردنیاز:

۱.آردوینوUno

۲. سنسور فاصله یاب اولتراسونیک HC-SR04

۳ .نمایشگر 16×LCD 2.

۴ .پتانسیومتر برای تنظیم کنتراست نمایشگر

۵ .سیمهای جامپر

۶ .نرمافزارArduino IDE

توضیح عملکرد کد:

۱ تعریف پایهها و متغیرها:

پایههای triggerو cho برای سنسور اولتراسونیک و پایههای مربوط به نمایشگر LCD تعریف می شوند. متغیرهای duration برای ذخیره زمان و فاصله استفاده می شوند.

٦. تابع:setup

در این تابع، سرعت ارتباط سریال و پایههای trigger و choتنظیم شده و نمایشگر LCD فعال میشود.

۳. تابع:loop

در این قسمت، یک پالس از پایه <code>trigger|رسال میشود و زمان برگشت پالس اندازهگیری و محاسبه شده، مقدار فاصله روی نمایشگر LCD و در سریال مانیتور چاپ میشود.</code>

نحوه بستن مدار:

- أ. اتصال سنسور اولتراسونیک به آردوینو:
 - **VCC**سنسور به **یین ۵ ولت** آردوینو
 - GND سنسور به GND آردوینو
 - **Trigger**سنسور به **پین ۹** آردوینو
 - **Echo**سنسور به **بین ۱۰** آردوینو
- اتصال نمایشگر 16×2 LCD به آردوینو:
 - **یایه ۱:(VSS)** به **GND**آردوینو
 - **يايه ۲ :(VDD)** به **يين ۵ ولت** آردوينو
- **یایه ۳ :(۷۵)** به **یین وسط یتانسیومتر**)برای تنظیم کنتراست(
 - **پایه ۴ :(RS)** به **پین ۱۲** آردوینو
 - **پایه ۵** :(**RW)** به **GND**آردوینو
 - **پایه ۶ :(E)** به **پین ۱۱** آردوینو
 - پایه ۷ (D0) به غیر فعال
 - يايه ۸ :(D1) به غير فعال
 - يايه ۹ :(D2) به غير فعال
 - پایه ۱۰ (D3) به غیر فعال
 - **پایه ۱۱ :(D4)** به **پین ۵** آردوینو
 - پایه ۱۲ :(**D5)** به پین ۴ آردوینو
 - **پایه ۱۳ (D6)** به **پین ۳** آردوینو
 - **یایه ۱۴ :(D7)** به **یین ۲** آردوینو
 - ۳. اتصال پتانسیومتر:
 - **پایه وسط** پتانسیومتر به **پایه ۳ (۷۵)** نمایشگر
 - یک پایه پتانسیومتر به پین ۵ ولت آردوینو
 - **پایه دیگر** پتانسیومتر به **GND**آردوینو

نتیجه گیری:

این پروژه توانست با استفاده از سنسور HC-SR04 و نمایشگر LCD فاصله اجسام را اندازهگیری و نمایش دهد. استفاده از پتانسیومتر نیز باعث تنظیم بهینه کنتراست نمایشگر شد. این روش برای کاربردهای مختلف از جمله رباتیک و سیستمهای هشداردهنده مفید است.