# عنوان: پروژه اندازهگیری فاصله با استفاده از سنسور اولتراسونیک و کنترلLED

#### هدف پروژه:

این پروژه به منظور اندازه گیری فاصله اجسام با استفاده از سنسور اولتراسونیک طراحی شده است. بر اساس فاصله اندازه گیری شده، شدن نور یک LED کنترل می شود.

### ابزار و قطعات موردنیاز:

Uno. آردوینو

۲ .سنسور فاصله یاب اولتراسونیک HC-SR04

. LEDT

۴ .مقاومت ۲۲۰ اهم

۵ .سیمهای جامپر

Arduino IDE نرمافزار. ۶

### توضیح عملکرد کد:

#### ۱. تعریف پایهها و متغیرها:

- رسال پالس به سنسور اولتراسونیک استفاده میشود. پایتان که برای ارسال پالس به سنسور اولتراسونیک استفاده می
  - echo: که برای دریافت پالس برگشتی از سنسور استفاده میشود.
    - durationمتغیری برای ذخیره زمان برگشت پالس.
    - :distancesمتغیری برای ذخیره فاصله اندازه گیری شده.
      - استفاده میشود. LED استفاده میشود.
        - ۲. تابع:setup

- در این تابع، ارتباط سریال با سرعت ۹۶۰۰ بیت در ثانیه آغاز میشود.
- پایههای trigو ledبه عنوان خروجی تنظیم میشوند و پایه echoبه عنوان ورودی تنظیم میشود.
  - ۳. تابع:loop
  - پالس LOW به پایه trig رسال می شود و سپس ۲ میکروثانیه تاخیر داده می شود.
  - پالس HIGH به پایه trigارسال میشود و سپس ۱۰ میکروثانیه دیگر تاخیر داده میشود.
    - سپس پالس LOW به پایه trigدوباره ارسال میشود.
    - زمان برگشت پالس به پایه echo ندازه گیری می شود و فاصله محاسبه می شود.
- اگر فاصله اندازه گیری شده کمتر یا برابر با ۳۰ سانتیمتر باشد، شدت نور LED با استفاده از تابع map تنظیم می شود تا مقادیر PWMبین ۰ تا ۲۵۵ تولید شود.

#### نحوه بستن مدار:

- ۱. اتصال سنسور اولتراسونیک به آردوینو:
  - VCCسنسور به **پین ۵ ولت** آردوینو
    - GNDسنسور به GNDآردوینو
  - Trigger سنسور به پین ۱۱ آردوینو
    - سنسور به **پین ۱۰** آردوینو **Echo** 
      - ۲. اتصال LED به آردوینو:
- یک پایه LED به **پین ۹** آردوینو وصل میشود و پایه دیگر به زمین از طریق یک مقاومت ۲۲۰ اهمی متصل میشود.

# نتیجهگیری:

این پروژه با موفقیت فاصله اجسام را با استفاده از سنسور HC-SR04 اندازه گیری کرد و با تغییر فاصله، شدت نور LED نیز به طور متناسب تغییر کرد. این روش می تواند در کاربردهای مختلفی از جمله سیستمهای هشداردهنده و رباتیک مورد استفاده قرار گیرد.