

ETRobot控制实践

西南交大工程训练中心 交大创客空间 老师: 王 衡 张柏霖

ETRobot



声音检测模块



红外测距模块



马达 (带测速)



蜂鸣器



*16*2 LCM no BL* *JLX1602A-4 LCM*

液晶显示屏

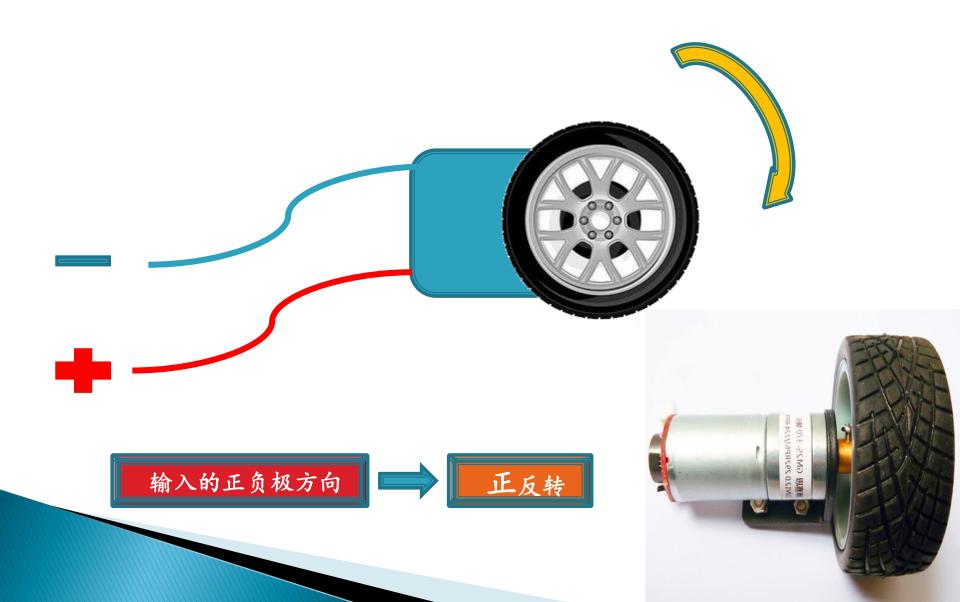


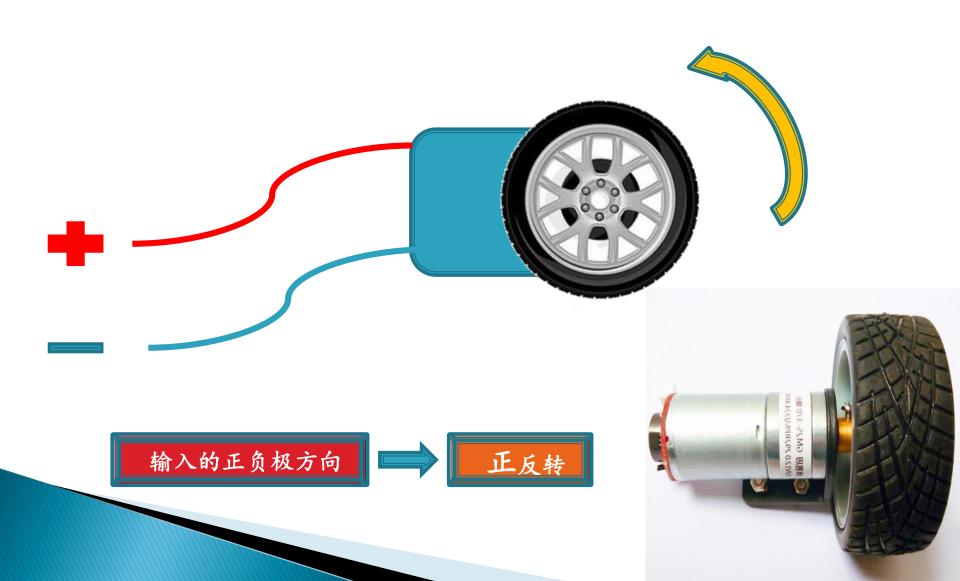
光电开关

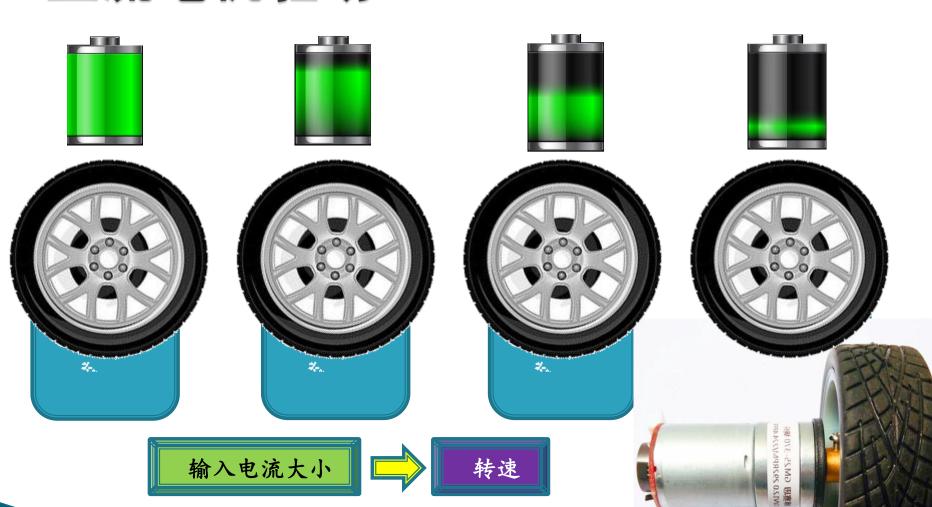


超声波测距模块









数字信号与模拟信号:

数字 信号

只有0、1两个状态,它的值是通过阈值来判断的,在阈值以下规定为0,以上规定为1

模拟 信号

信息参数在给 定范围内表现 为连续的信号



主控制板上的M1-M4接口为电机的驱动接口

接口	正反转控制	速度控制
M1	D28	A4
M2	D29	A 5
M3	D30	A 6
M4	D31	A7
	数字IO口	模拟IO口



控制程序





超声波测距模块







超声波测距模块

主控制板上写有"超声波"的接口既为模块接口



超声波测距模块

控制程序

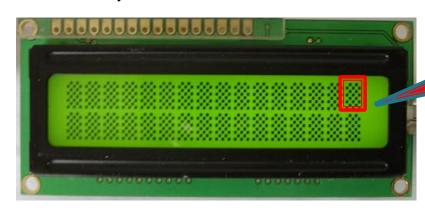




1602液晶显示模块

1602液晶是一种专门用来显示字母、数字、符号等的点阵型液晶模块。

由若干个5X7或者5X11等点阵字符位组成,每个点阵字符位都可以显示一个字符,每位之间有一个点距的间隔,每行之间也有间隔,起到了字符间距和行间距的作用,正因为如此所以它不能很好地显示图形。

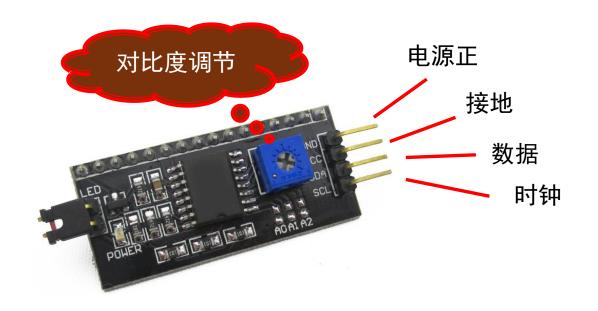


点阵



1602液晶显示模块

主控制板上写有"液晶"的接口既为模块接口





1602液晶显示模块

控制程序





蜂鸣器

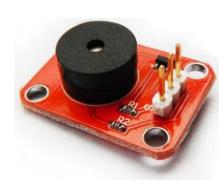
蜂鸣器是一种一体化结构的电子讯响器,采用直流电压供电,广泛应用于计算机、打印机、复印机、报警器、电子玩具、汽车电子设备、电话机、定时器等电子产品中作发声器件。



有源蜂鸣器

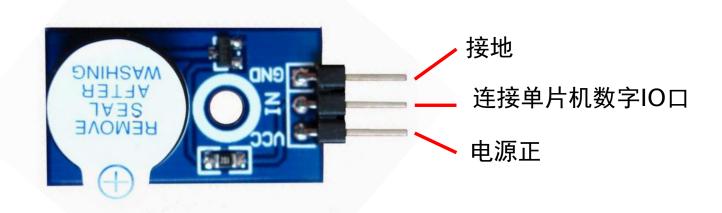


无源蜂鸣器



蜂鸣器

数字方波驱动无源蜂鸣器





蜂鸣器

数字方波驱动无源蜂鸣器





应用实践——特雷门琴

特雷门琴是唯一一种不需要接触而演奏的乐器。特雷门琴的原理是利用天线和演奏者的手构成电容器,天线接在一个带有放大电路和扬声器的LC回路上。通过天线接受手的位置变化来发出声响。

圆形天线用来调节音量的, 手越靠近,声音越小。 垂直的天线用来调节频率, 手越靠近,音调越高。



应用实践——特雷门琴

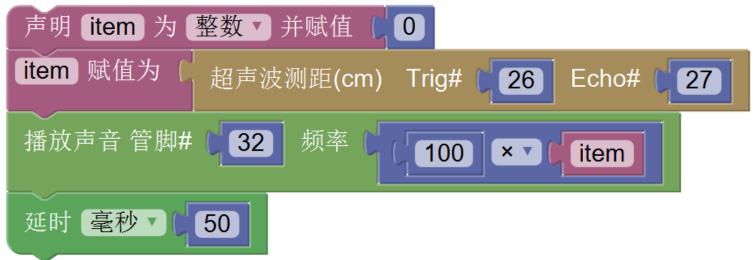
思考: 如何用超声波测 距模块和蜂鸣器 模块制作简易特 雷门琴?



应用实践——特雷门琴

实现:

超声波测距模块测出的距离值作为蜂鸣器的驱动频率!





应用实践——倒车雷达

倒车雷达特点: 探测障碍物的 距离并报警, 距离越小报警 声音越急促!



应用实践——倒车雷达

思考: 如何用超声波测 距模块和蜂鸣器 模块制作简易倒

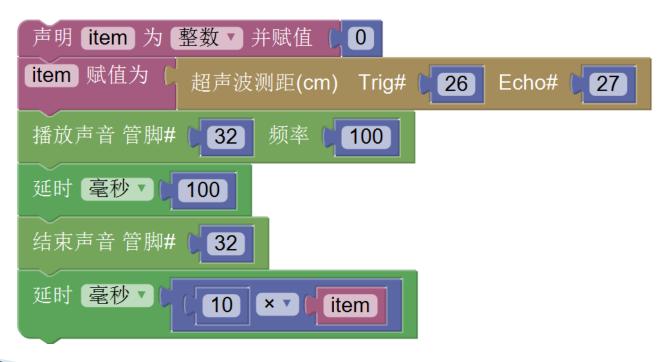
车雷达?



应用实践——倒车雷达

实现:

蜂鸣器的驱动频率不变,超声波测距模块测出的距离值作为蜂鸣器两次发声之间的时间间隔。

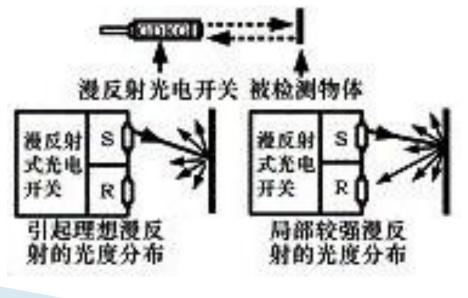




光电开关

光电开关是光电接近开关的简称,光电开关将输入电流在发射器上转换为光信号射出,接收器再根据接收到的光线的强弱或有无对目标物体进行探测。

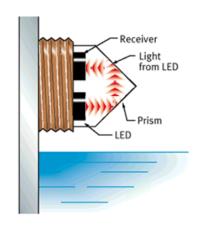
安防系统中常见的光电开关烟雾报警器,工 业中经常用它来计数机械臂的运动次数。

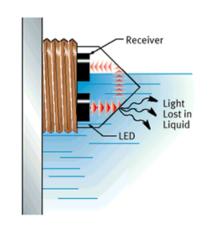


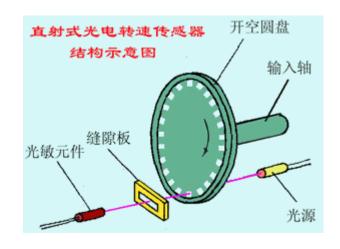


光电开关

光电开关应用







液位传感

转速传感



光电开关

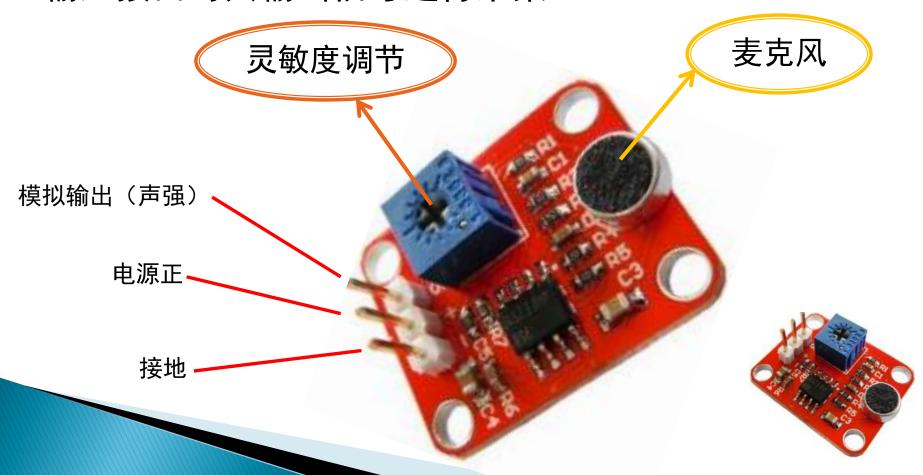
驱动程序





声强传感器

可以检测周围环境声音大小,Arduino可以通过模拟输入接口对其输出信号进行采集。



声强传感器

驱动程序



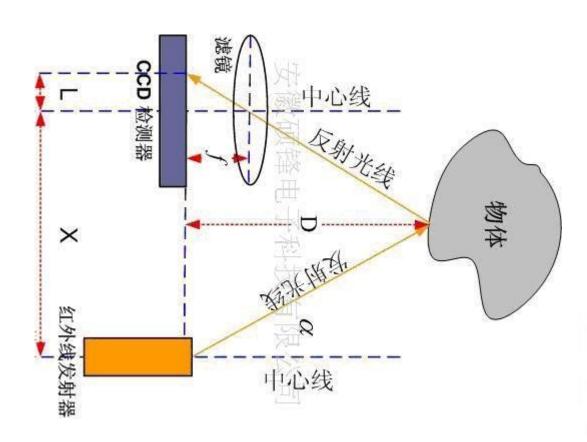


▶ 红外测距传感器具有一对红外信号发射与接收二极管, [1] 利用的红外测距传感器LDM301发射出一束红外光,在照射到物体后形成一个反射的过程,反射到传感器后接收信号,然后利用相似三角形的性质计算出距离值。



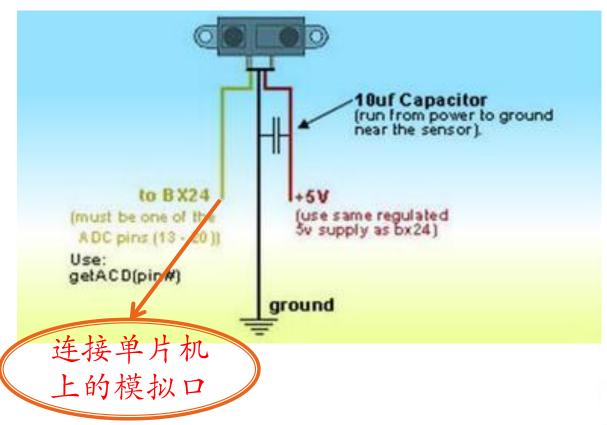


▶ 测距原理示意图



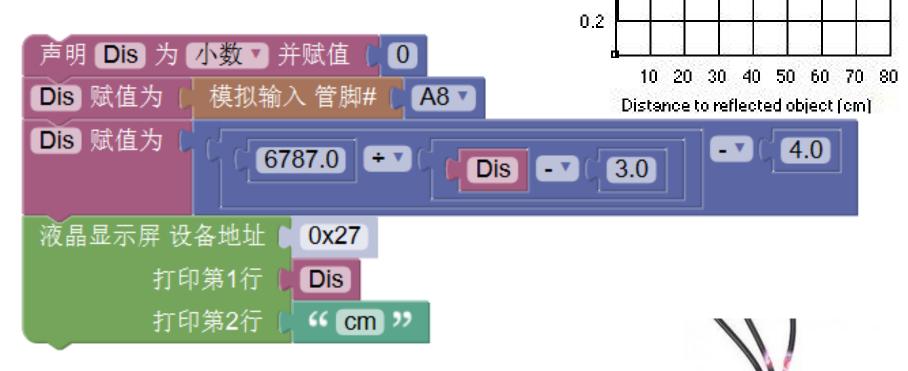


连线图





驱动程序



Analog

1.4

1.2

1.0

0.8

0.6

0.4

Thank You!