

# Radar

Autor: Alexandru Cirlomaneanu

Grupa: 333CB

## Introducere

Proiectul consta in implementarea unui sistem radar care prin rotatie va semnala existenta obstacolelor din apropiere. Acesta va genera semnale acustice si luminoase in functie de distanta la care se afla un obiect de radar si va si afisa distanta la care se afla obstacolul.

## Descriere generală

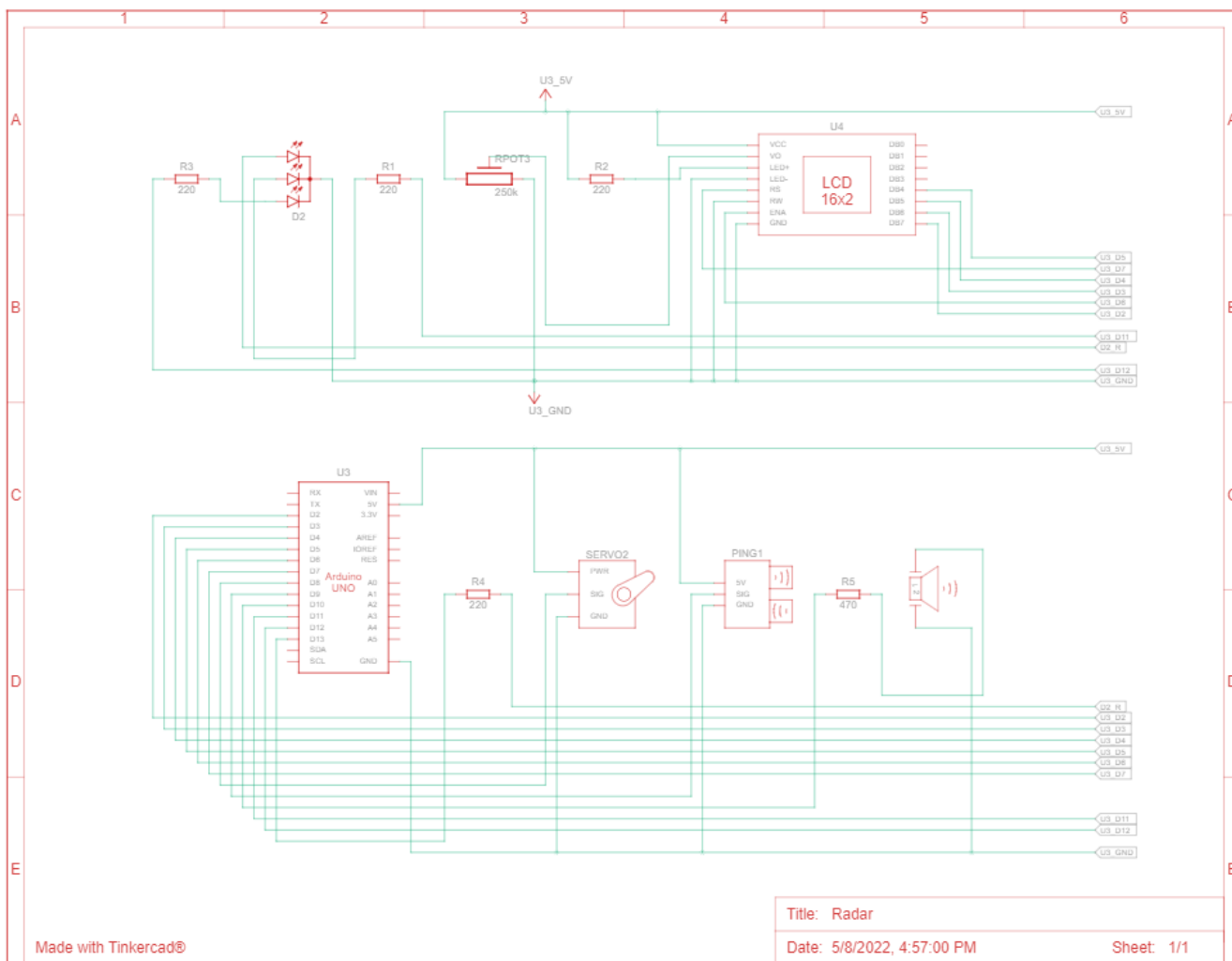
Radar rotativ care afiseaza pe un ecran LCD distanta pana la un obstacol. Radarul va consta intr-un senzor de proximitate care se va roti cu ajutorul unui servomotor. De asemenea distanta va fi semnalata prin vibratia unui buzzer, iar un LED RGB isi va schimba culoarea verde-galben-rosu tot in functie de distanta.



## Hardware Design

Componente necesare:

- Arduino Uno
- Senzor de Proximitate
- Servomotor
- Buzzer
- LED RGB
- Ecran LCD
- Rezistente
- Breadboard



## Software Design

Pentru partea de afisare pe ecran LCD am folosit un ecran care avea deja integrat si I2C care necesita o biblioteca specifica: [https://github.com/johnrickman/LiquidCrystal\\_I2C](https://github.com/johnrickman/LiquidCrystal_I2C)

In setup se pun pinii digitali pe modul de functionare, se ataseaza pinul la servomotor si se initializeaza lcd-ul.

In loop se cicleaza rotirea stanga-dreapta a servomotorului pe care sta asezat senzorul de distanta. Rotirea se face printr-o bucla repetitiva de rotire de la 0 la 180 de grade urmata de una care va roti in sens invers. De asemenea in cadrul buclei se verifica daca senzorul depisteaza vreun obstacol in apropiere.

Pentru a cauta un obstacol senzorul trimite un semnal si asteapta ecoul acestuia. Se calculeaza durata si se transforma in centimetri. Daca distanta este mai mica de 5 cm LED-ul RGB se aprinde rosu si buzzer-ul vibreaza. Daca distanta gasita este intre 5 si 20 de centimetri LED-ul se coloreaza in galben si buzzer-ul vibreaza mai putin intens. In ambele cazuri se afiseaza pe LCD distanta la care se afla obiectul si unghiul in grade hexazecimale la care era pozitionat servomotorul. In cazul in care distanta la care se afla obiectul este mai mare de 20 cm pe LCD se va scrie faptul ca suntem la o distanta sigura.

## Rezultate Obținute

[https://youtu.be/\\_CwKtapNQDQ](https://youtu.be/_CwKtapNQDQ)

## Concluzii

În implementare am întâmpinat dificultăți pe care nu le luasem în calcul în procesul de proiectare. În planificarea inițială aveam un senzor de ultrasunete cu 3 pini (trigger și echo erau la comun), când am construit proiectul am găsit un senzor cu 4 pini și m-am adaptat. Am găsit că e mai eficient să folosesc un LCD care are interfața I2C implementată salvând astfel niște pini pe placută și niște cabluri încrucișate.

Proiectul a reprezentat o provocare interesantă mai ales în partea fizică în ceea ce privește montarea și amplasarea componentelor. Cred că în viitor aș putea să mai construiesc diferite aplicații care s-ar putea dovedi utile în viața de zi cu zi.

## Download

[radar.zip](#) - Arhiva cu codul Arduino + biblioteca LiquidCrystalI2C necesară ecranului LCD cu modul I2C integrat

## Bibliografie/Resurse

[Export to PDF](#)

From:

<http://ocw.cs.pub.ro/courses/> - **CS Open CourseWare**

Permanent link:

<http://ocw.cs.pub.ro/courses/pm/prj2022/arosca/radar>

Last update: **2022/05/27 15:05**

