

威族温晨

古都土城仔綠電創能與智動養殖 之跨界整合永續淨零發展計畫

# 超聲波距離感測(HC-SR04)

序列埠視窗監控



\*

-0







## 模組腳位說明

## 接線說明

## 程式撰寫說明

寫入程式步驟

## 序列埠查看資訊



1







ESP32

威陵福德

2 (10) 2 (10)



#### 數據傳輸線 (MicroUSB)



HC-SR04超聲波測距模組



威陵靈漫

2 INCR 7 CONSISTENT 12 CONSISTENT 17 PRIMACY





VCC	5V
TRIG	發射器腳位
ECHO	接收器腳位
GND	GND









5V

GND







#### ➤ 開啟記事本 「範例程式HC-SR04.txt」

➤ 複製內容並貼上Arduino視窗中





int trigPin=18; //發出聲波腳位(ESP32 GPIO18) int echoPin=19; //接收聲波腳位(ESP32 GPIO19)

void setup() {
 pinMode(trigPin, OUTPUT);
 Serial.begin(9600);
 }

void loop() {
 unsigned long d=ping()/58; //計算距離
 Serial.print(d);
 Serial.println("cm");
 delay(1000);



## 程式撰寫步驟(2/2)



/\*副程式 \*Send 10us pulse to HC-SR04 trigger pin \*/ unsigned long ping() { digitalWrite(trigPin, HIGH); //啟動超音波 delayMicroseconds(10); //sustain at least 10us HIGH pulse digitalWrite(trigPin, LOW); //關閉超音波 return pulseIn(echoPin, HIGH); //計算傳回時間



## 寫入程式步驟



#### ▶ 1.確定工具欄位下的選項有正確選擇

#### ▶ 2.確認後點擊上傳







#### Leaving...

Hard resetting via RTS pin...





#### ▶ 開啟右上角序列埠監控視窗即可查看超聲波測量距離

💿 СОМЗ	_		×
			傳送
14:43:21.083 -> 66cm			
14:43:22.108 -> 98cm			
14:43:23.091 -> 5cm			
14:43:24.119 -> 18cm			
14:43:25.099 -> 93cm			
14:43:26.125 -> 94cm			
14:43:27.150 -> 94cm			
14:43:28.129 -> 95cm			
14:43:29.156 -> 95cm			
14:43:30.135 -> 95cm			
14:43:31.163 -> 95cm			
14:43:32.141 -> 94cm			
14:43:33.166 -> 94cm			
14:43:34.194 -> 95cm			
14:43:35.174 -> 95cm			
14:43:36.204 -> 95cm			
14:43:37.183 -> 94cm			- L
14:43:38.207 -> 3cm			- L
☑ 自動捲動 ☑ Show timestamp   NL(newline) 9	600 baud	✓ Clea	r output







古都土城仔綠電創能與智動養殖 之跨界整合永續淨零發展計畫

# 感謝聆聽 給予指導

