

# Sensores

- [4 Sensor obstáculos IR](#)
- [4.1 ¿Cómo funciona?](#)
- [4.2 Test](#)
- [4.3 Variables.py](#)
- [4.4 Evita obstáculos](#)
- [4.5 Posibilidad ultrasonidos](#)

## 4 Sensor obstáculos IR

Los rovers tienen que ser autónomos en esquivar obstáculos, no pueden depender del control remoto desde la Tierra, no como la Sojourner que parece que tropieza con una roca:



[Crédito de imagen: Proyecto Mars Pathfinder](#)

Nuestro rover también, para ello tenemos dos sensores de infrarrojo para detectar los obstáculos.



Detecta pero no mide la distancia del rover al obstáculo. Si queremos más precisión tendría que ser con el sensor ultrasónicos que lo veremos más adelante.



## 4.1 ¿Cómo funciona?

Lo primero que tenemos que hacer es ajustar su sensibilidad con el potenciómetro que tiene de tal manera que detecte de forma correcta un obstáculo:

[https://www.youtube.com/embed/\\_89J0WtOggQ](https://www.youtube.com/embed/_89J0WtOggQ)

ES MUY SENSIBLE el punto está justo cuando se apaga:



<https://www.youtube.com/embed/aJonvDOttgU>

Tiene un led de infrarrojos que cuando hay un obstáculo delante del sensor, refleja esta radiación y el otro LED (realmente no se podría decir que es LED pues no emite, se tendría que llamar unión PN semiconductor), es un sensor receptor que lo detecta. Un chip comparador LM393 detecta la señal y su sensibilidad se ajusta con el potenciómetro:



La salida DOUT de cada LM393 están conectados a los siguientes puertos GPIO:

- Derecha GPIO 16
- Izquierda GPIO 19

Una vez más vemos que la resistencias del sensor están tipo PULL-UP luego cuando detecta emitirá un 0 lógico y cuando no detecta emitirá un 1 lógico.

## 4.2 Test

Ejecutamos este pequeño programa:

Fichero [4-2-TestObstaculoIR.py](#)

```
import RPi.GPIO as GPIO
import time

DR = 16
DL = 19

GPIO.setmode(GPIO.BCM)

GPIO.setup(DR,GPIO.IN)
GPIO.setup(DL,GPIO.IN)

for i in range(10000):
    print('\nSensor derecha :',GPIO.input(DR))
    print('\nSensor izquier :',GPIO.input(DL))
```

Y podemos ver en el vídeo que emite un 0 cuando detecta un obstáculo:

<https://www.youtube.com/embed/oehMTYNSPA>

## 4.3 Variables.py

# Añadimos más variables a VARIABLES.py

Los comentados con más #:

```
import RPi.GPIO as GPIO

# MOTORES

IN1=12
IN2=13
ENA=6
IN3=20
IN4=21
ENB=26

# SENSOR VELOCIDAD MOTORES

DataMotorR = 7
DataMotorL = 8

#### SENSOR OBSTACULOS ####

IR DR = 16
DL = 19

# CONFIGURACION GPIO ENTRADAS SALIDAS

GPIO.setmode(GPIO.BCM)
GPIO.setwarnings(False)
```

```
# MOTORES
```

```
GPIO.setup(IN1,GPIO.OUT)
```

```
GPIO.setup(IN2,GPIO.OUT)
```

```
GPIO.setup(IN3,GPIO.OUT)
```

```
GPIO.setup(IN4,GPIO.OUT)
```

```
GPIO.setup(ENA,GPIO.OUT)
```

```
GPIO.setup(ENB,GPIO.OUT)
```

```
# VELOCIDAD DE LOS MOTORES
```

```
PWMA = GPIO.PWM(ENA,500)
```

```
PWMB = GPIO.PWM(ENB,500)
```

```
# SENSOR VELOCIDAD MOTORES
```

```
GPIO.setup(DataMotorR,GPIO.IN)
```

```
GPIO.setup(DataMotorL,GPIO.IN)
```

```
#### SENSORES OBSTACULOS IR ####
```

```
GPIO.setup(DR,GPIO.IN)
```

```
GPIO.setup(DL,GPIO.IN)
```

## 4.4 Evita obstáculos

Bueno ahora hay que hacer el típico programa que evite los obstáculos para que nuestro rover sea autónomo ¿a qué esperas? tiene ganas de salir ya solito, ¡ya es mayor!

[image-1647950337501.gif](#)

[Space Science Animation by European Space Agency ESA](#)

<https://www.youtube.com/embed/5LvBqHv1wM4>

### Solución

La solución no es única, una propuesta es hacerlo con las librerías que hemos aprendido:

- Ponemos las librerías fichero [MOVIMIENTOS.py](#) y [MOVIMIENTOSPASO.py](#) en la misma carpeta que vamos a crear este programa y las incorporamos en el programa con **import**.
- También incorporamos las variables definidas en **VARIABLES.py**
- Si no detecta nada, que siga hacia delante.
- Si detecta algo, según los dos o uno, que de unos pasos atrás y que gire.

Ahora ya nuestro rover puede salir libre a recoger piedrecitas:

Fichero [Roomba.py](#)

```
import RPi.GPIO as GPIO
import time
from VARIABLES import *
import MOVIMIENTOS
import MOVIMIENTOSPASO

while True:
    sensorR= not (GPIO.input(DR))
    sensorL= not (GPIO.input(DR))
    if not(sensorR and sensorL):
```

```
MOVIMIENTOS.FORDWARD(50)
```

```
if (sensorR and sensorL):
```

```
    MOVIMIENTOSPASO.BOTH(50, -10, 50, -10)
```

```
if (sensorR and not(sensorL)):
```

```
    MOVIMIENTOSPASO.BOTH(50, -5, 50, -5)
```

```
    MOVIMIENTOSPASO.BOTH(40, -5, 40, 5)
```

```
if (not(sensorR) and (sensorL)):
```

```
    MOVIMIENTOSPASO.BOTH(50, -5, 50, -5)
```

```
    MOVIMIENTOSPASO.BOTH(40, 5, 40, -5)
```

## 4.5 Posibilidad ultrasonidos

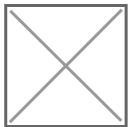
Se puede conseguir más precisión añadiendo un tercer sensor y mucho más preciso: El **sensor de**

**Ultrasonidos.**



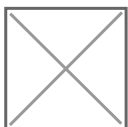
Mira en [esta página](#) para saber cómo se utiliza con el Arduino.

Básicamente se emite un pulso por el pin **Trigger**, él emite una señal de 40kHz y según el eco recibido saca por **Output** un pulso cuyo ancho es proporcional a la distancia:

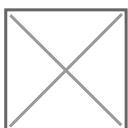


## Conexión en alphabot

En Alphabot se conectaría los cables en el conector blanco de abajo y el ultrasonidos con unos tornillos en los dos agujeros de la parte delantera:



El sensor de ultrasonidos tiene que estar adaptado a los cables compatibles con la Shield Grove de Arduino. Por ejemplo [este](#):



CHAPUZA : No tiene su [orden standard GND-Vcc-DATA1-DATA2](#) sino es GND-DATA1-DATA2-VCC o sea GND-Trg-Echo-5V luego habría que hacer alguna chapucilla de intercambiar cables, habría que elegir unos cables largos, cortarlos e intercambiarlos o poner cables Dupon H-H y conectar cada cable en su lugar correspondiente:



Para sujetar el sensor ultrasonidos al chasis habría que comprar un soporte:



Otra opción es quitar la cámara y poner el sensor de ultrasonidos:



# EL KIT DE CATEDU NO PROPORCIONA EL SENSOR ULTRASONIDOS

## Bueno, si aún así me decido ponerlo ¿cómo se programa?

Muy fácil, el conector blanco de abajo está conectado con los siguientes GPIO:

- Echo en el GPIO 5
- Trigger en el GPIO 17

Por lo tanto, viendo la teoría, una posible función en código Python para utilizarlo sería:

- Emitir un pulso alto por TRIG durante 15 microsegundos.
- Esperar el pulso alto de ECHO
- Cronometrar el pulso alto de ECHO
- La distancia será velocidad por tiempo o sea: la diferencia el tiempo del pulso ECHO multiplicado por la velocidad del sonido y dividido por 2 pues es el recorrido del sonido ida y vuelta.

```
```cpp+lineNumbers:true
```

```
TRIG = 17 ECHO = 5
```

```
GPIO.setup(TRIG,GPIO.OUT,initial=GPIO.LOW) GPIO.setup(ECHO,GPIO.IN)
```

```
def Distance(): GPIO.output(TRIG,GPIO.HIGH) time.sleep(0.000015) GPIO.output(TRIG,GPIO.LOW)
while not GPIO.input(ECHO): pass t1 = time.time() while GPIO.input(ECHO): pass t2 = time.time()
return (t2-t1)*34000/2
```

```
...
```