文章编号: 2096-1472(2017)-06-35-03

# 基于LabVIEW的超声波测速系统

# 王咏宁,李自清

(青海民族大学物理与电子信息工程学院,青海 西宁 810007)

摘 要:利用单片机和超声波传感器可以方便准确的实现非接触距离测量,系统以STC89C52为核,选用HC-SR04超声波模块进行超声波发送和接收,采用时差法测距,结合LabVIEW强大的数据采集、测量分析和存储显示等功能,可以实现对测量过程的实时记录存储和显示,还可根据用户需求选定测速区间,设定超限报警等功能,可以有效实现短距离、中低速环境下距离和速度的数字化测量,提高了测量效率和精度。

关键词: LabVIEW; 超声波; 单片机; 测速中图分类号: TP319 文献标识码: A

# The Ultrasonic Velocity Measurement System Based on LabVIEW

WANG Yongning, LI Ziqing

(College of Physical and Electronic Information Engineering, Qinghai Nationalities University, Xining 810007, China)

Abstract: The single-chip microcomputer and the ultrasonic sensor can be applied to accurately implement the non-contact distance measurement. Based on STC89C52, the system uses the hc-sr04 module to transmit and receive ultrasonic waves. By measuring the distance through the time-difference method and combining LabVIEW's powerful functions of data acquisition, measurement analysis and storage display the real-time recording, storing and displaying of the measurement process are achieved. Additionally, the system can select the velocity measurement area according to users' requirements and set the over-limit alarm, which can effectively achieve the digital measurement in the short distance and low speed environment, and improve the measurement efficiency and accuracy.

Keywords:LabVIEW;ultrasonic;single-chip;measuring speed

# 1 引言(Introduction)

信息时代中,人们在日常生活、工业生产及科学研究中都会遇到精确测量物体移动速度的需求,超声波具有指向性强、能量消耗缓慢、在介质中传播距离较远等特性<sup>[1]</sup>,利用超声波发出和反射回的时间可方便准确的计算出被测物的距离<sup>[2]</sup>。系统以单片机为控制核心,使用超声波传感器对被测物体进行非接触测距,采用时差法计算速度<sup>[3]</sup>,通过串口将测量数据实时传送到上位机中,利用LabVIEW编程对距离、速度进行实时显示、存储、回放,并根据需求,可设定测量区间、超限报警等功能,搭建的测试平台具有界面友好<sup>[4]</sup>、操作简便、误差小等优点,可应用于短距离、中低速的电子化测距、测速需求。

# 2 系统结构及硬件系统(System architecture and hardware system)

系统以STC89C52RC单片机为核心对各模块协调工作, 并将运算所得数据送入上位机中处理,系统总体结构框图如 图1所示。

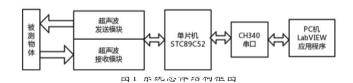


Fig.1 System overall structure diagram

单片机控制模块由STC89C52RC芯片、复位电路和晶振电路构成最小系统<sup>[5]</sup>,外部晶振11.0592MHz,选用HC-SR04超声波模块进行超声波发送和接收,传感器工作电压DC5V,测量距离2cm—450cm,感应角度不大于15度,精度可达0.3cm<sup>[6]</sup>。由P2.2在控制口TRIG发一个10us以上的高电平用来触发传感器工作,模块开始工作后自动发送8个40kHz的方波信号,并自动检测是否有信号返回,若有信号返回,则通过IO输出一高电平接P2.1,高电平持续的时间就是超声波从发射到返回的时间。用CH340 USB转串口与PC机进行通信。

系统硬件电路接线如图2所示。

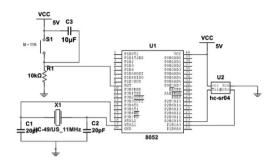


图2系统硬件电路接线图

Fig.2 Wiring diagram of system hardware

# 3 系统软件设计(System software design)

系统软件包括上位机和下位机程序两部分构成,程序流 程如图3所示。

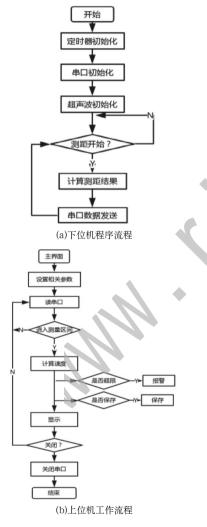


图3系统软件流程图

Fig.3 System software flow chart

#### 3.1 下位机模块设计

下位机程序用C51语言编程,采用模块化程序设计,包括:

(1)定时器初始化模块:用来测量超声波从发出到返回所用时间。

传感器初始化模块:完成对超声波模块相应端口初始化及超声波模块触发的任务。

(2)超声波测距函数:从计数器中获得计数时间并计算出距离<sup>[7]</sup>,测试距离=(高电平时间\*声速(340m/s))/2。

```
测距程序如下:
void measuring()
```

串口数据发送模块:将计算出的结果发送到上位机。

#### 3.2 上位机模块

delayt(30);

distance=3400\*distance/20000:

上位机程序使用LabVIEW做为开发平台,LabVIEW是美国NI公司推出的一种图形化编程语言,因其开发效率高、界面美观友好、可扩展性强等优点,被广泛应用于仪器控制、数据采集、工业自动化、实验室等技术领域<sup>[8]</sup>,本系统中用LabVIEW开发的速度检测平台由串口通讯模块、速度转换模块、数据存储、显示和报警等模块构成,各模块又由后台程序和前面板组成。

#### 3.2.1 后台程序模块

串口通讯模块:NI公司为LabVIEW提供了丰富的硬件设备和仪器驱动,并在LabVIEW中集成了符合仪器控制各种软件规范的工具和VI<sup>[9]</sup>,NI-VISA是一种用来与各种仪器总线进行通信的高级应用编程接口,利用VISA编程进行串口参数的设置,检测正常接收到下位机数据后调用VISA Read函数从串口读出数据,完成通讯后调用VISA Close关闭串口。

速度测量模块:将串口读出的距离字符串显示到前面板,并转换成数值数据与设定的测量区间做比较,若进入测量区间则开始计时,到达终点距离时结束计时,显示瞬时速度,并根据测速区间和所用时间计算出平均速度。

数据存储、显示及报警模块:将检测到的时间与距离数据插入新建的数组中,也可保存到文件中,并生成时间一速度图,以便后续进行分析,可以设置速度上下限,并设置报警灯,当越限时打开报警灯。

各模块后台整体程序框图如图4所示。

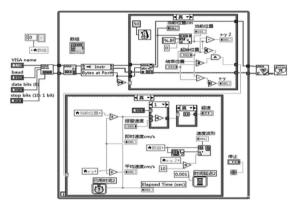


图4程序框图

Fig.4 Diagram of the program

## 3.2.2 前面板设计

LabVIEW提供了丰富的控件,可以编制出美观友好的用户图形界面,前面板由串口选择、波特率、停止位、数据比特、测速区间、报警速度等输入控件接收用户设置信息,输出控件包括当前位置、用时、速度、报警灯、时速图等输出显示控件组成,前面板结构如图5所示。

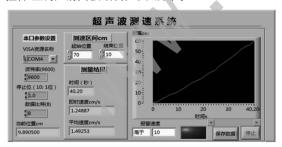


图5 前面板

Fig.5 Front panel

#### 4 系统功能分析

受超声波传感器性能的限制,测速范围选择在400cm—10cm,测量角度15度以内,在室温及短距离环境下忽略了多普勒效应及温度对测量结果的影响<sup>[10]</sup>,取60ms间隔测量,测量精度可达1cm/s,能够满足普通测量需要。若对测量要求更高,则可考虑采用作用距离更长的传感器、加入多传感器、在测距中加入温度补偿<sup>[11]</sup>、用多普勒测速法等措施加以提高<sup>[12]</sup>。

用户通过前面板窗口可查看测量结果、设定参数、保存结果、设置超限报警,也可根据需要进行相应功能的扩展,如 计算加速度、预测到达目标地的时间等。

### 5 结论(Conclusion)

采用LabVIEW构建的超声波测速系统,具有界面友好、操作简便、可扩展性强、误差小等优点,还可对测量过程进行实时记录,为后续的分析研究提供可靠数据,可适用于短距离、中低速环境下的电子化测距、测速需求。

## 参考文献(References)

- [1] Chen Y, Cheng X, Guo F. Design of ultrasonic ranging system based on FPGA[J]. Microcomputer & Its Applications, 2012(1):90-92.
- [2] Jida Xing, et al. Design and Characterization of a Close–Proximity Thermoacoustic Sensor[J]. Ultrasound in Medicine & Biology, 2013, 39(9):1613–1622.
- [3] Zhang X, et al. Design of FPGA ultrasonic ranging system with envelope fitting method[J]. Application of Electronic Technique, 2012(7):14–16.
- [4] 张连军、常江,薛迪.基于LabVIEW超声定位系统的设计与研究[]].佳木斯大学学报(自然科学版),2015(05):697-699.
- [5] 李艳琴.不同介质中超声波传播速度测量方法之比较[J].大学物理实验,2014(02):30-34.
- ■[6] 张艳,贾应炜.基于HC-RS04模块的超声波测距系统设计[J]. 自动化技术与应用,2016(03):101-104;109.
  - [7] 刘为芹,于会山.超声波测距系统的工作原理与应用设计[J]. 无线互联科技,2015(19):147-148.
  - [8] 王咏宁,冯桂莲.虚拟仪器技术在《微机原理与接口技术》中的应用[J].软件工程,2017(02):4-6.
  - [9] 王咏宁,蒋维.人体脉搏检测的软件模块设计[J].青海大学学报(自然科学版),2013(05):85-90.
  - [10] D.Greg Walkerb, Donald J.Yuhasc, Mark M.MuttoncThermal measurements using ultrasonic acoustical pyrometry[J]. Ultrason ics, 2014, 54(4):1029–1036.
  - [11] 王占选,等.具有温度补偿功能的超声波测距系统设计[J].电声技术,2014(02):35-37;59.
  - [12] Dingguo Xiao, et al. Measurement methods of ultrasonic transducer sensitivity Original Research Article[]]. Ultrasonics, 2016, 68(5):150–154.

# 作者简介:

王咏宁(1971-), 男, 硕士, 副教授.研究领域: 虚拟仪器及软件开发.

李自清(1975-), 男, 硕士, 讲师.研究领域: 软件工程.