

簡易雷距離計

概要

私が住んでいるところでは、夏場には、よく雷が発生します。そこで落雷地点までの距離を測定できないものかと考えました。

昔話 在住する三田市には、桑原 欣勝寺という雷除けで有名なお寺があります。昔々、雷の子供が井戸に落ち、「助けてくれ」というのを、和尚は日頃から雷に迷惑をかけられているので、二度と桑原に雷を落とさないよう約束させて帰した。これ以降、「くわばらくわばら欣勝寺」といえば雷が落ちなくなったという伝承があるそうです。

動作原理

基本的には、以前に製作した、ストップウォッチの応用です。つまり、落雷で雷が光ってから、雷鳴が聞こえるまでの時間を測定(手動操作)し、その結果に音速を掛け算し、距離を表示します。

国際標準大気(ISA:International Standard Atmosphere)では、海面上で気温15 での音速は、

約 340 m/s (= 1225 km/h)

となります。これは、1 気圧中の音速の計算方法、

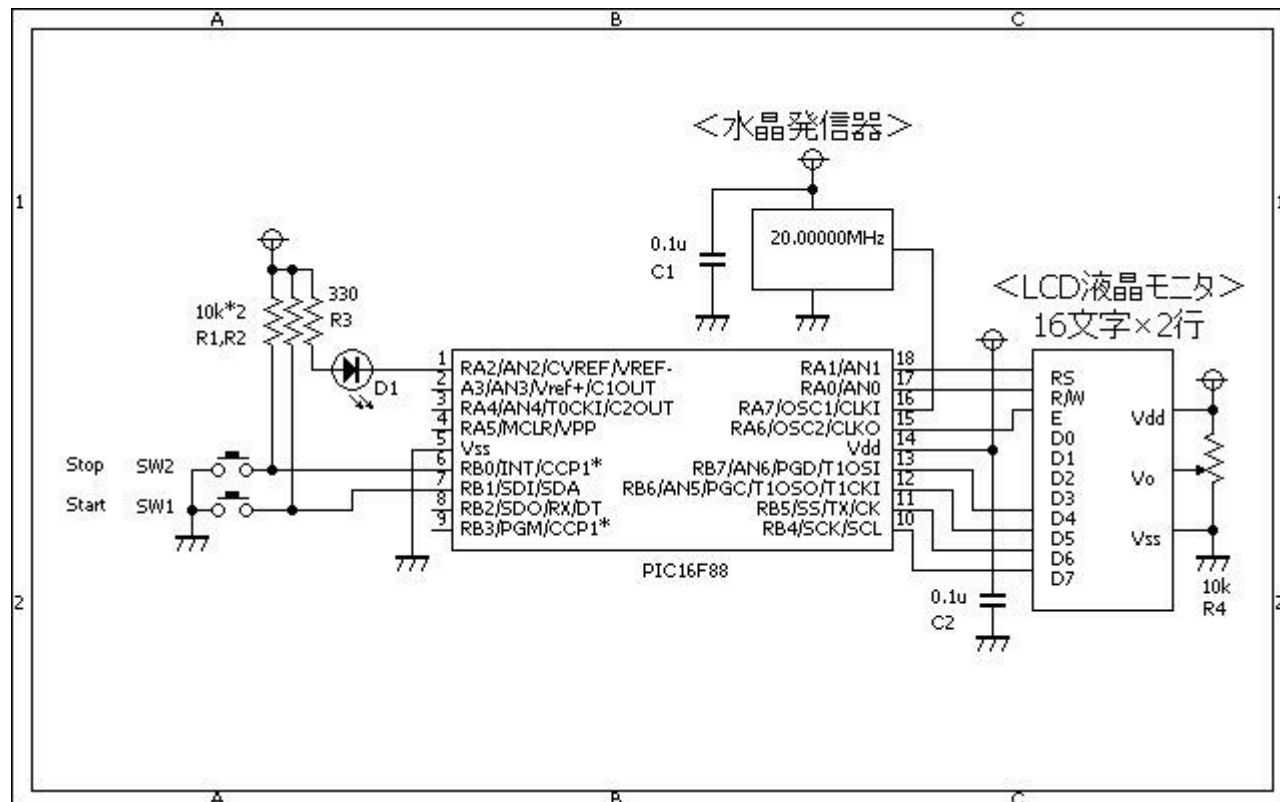
$331.5\text{m/sec} + (0.61 \times \text{摂氏温度})$

で求められます。

今回は、摂氏温度を20 と固定値を使用しました。

回路図

回路は、ストップウォッチとまったく同じです。



ソースコード

ThunderRange.c

```
//*****
*
/*
< 雷距離計 >
■ 機能概要
開始と停止スイッチによるストップウォッチの機能を提供する。
精度は、□□□□とする。
対象を音速とした時の距離を表示する。
□■□□□□の設定
□LVP_OFF
□□MCLR_OFF
□□WDT_OFF
□□EXTCLK
*/
//*****
*

#define LED PORTA.F2

#define START_SW PORTB.F1
#define STOP_SW PORTB.F0

#define ON 0
#define OFF 1
```

```
#define      IDLE      0
#define      START     1
#define      STOP      2

//*****
*

static unsigned long cnt;
static unsigned char flag;

void interrupt()
{
    //□□□□□の割り込み処理
    if (PIR1.CCP1IF == 1) {
        PIR1.CCP1IF = 0;
        //
        if (flag == 1) {
            cnt++;
        }
    }
    // 停止スイッチの割り込み処理
    if (INTCON.INTF == 1) {
        INTCON.INTF = 0;
        //
        flag = STOP;    // count stop!
    }
}

//*****
*

void display(unsigned long cnt)
{
    static unsigned char buf[20];
    //
    LongToStr(cnt, buf);
    Lcd_Custom_Out(2, 2, buf);
    Lcd_Custom_Out(2, 13, "msec");
    //
    LongToStr(cnt * 0.3437, buf);    // 0.3437 = (331.5 + (0.61 * 20))
    / 1000
    Lcd_Custom_Out(1, 8, &buf[6]);
    Lcd_Custom_Out(1, 13, "m");
}

void main()
{
    // アナログの設定
    ANSEL = 0b00000000;    // 使用しない。
    // ポートの設定
```

```
TRISA = 0b10111000;
TRISB = 0b00001111;
OPTION_REG.F7 = 0;           // PORTBをプルアップする。
// 入力割り込みの設定
INTCON.INTE = 1;
INTCON.INTF = 0;
OPTION_REG.INTEDG = 0;
// CCPの設定
PIE1.CCP1IE = 1;
PIR1.CCP1IF = 0;
CCP1CON = 0b00001011;
CCPR1L = 0x88;              // 0.001sec...(1÷20000000)*4*5000
CCPR1H = 0x13;
// TIMER1の設定
PIE1.TMR1IE = 0;
PIR1.TMR1IF = 0;
TMR1L = 0;
TMR1H = 0;
T1CON.T1CKPS0 = 0;
T1CON.T1CKPS1 = 0;
T1CON.TMR1ON = 1;
// 変数の初期化
TMR1L = 0;
TMR1H = 0;
// □□□□液晶モニタ)の初期化
Lcd_Custom_Config(&PORTB,4,5,6,7,&PORTA,1,0,6);
Lcd_Custom_Cmd(LCD_CURSOR_OFF);
Lcd_Custom_Out(1, 1, "ThunderRange V1");
Delay_ms(1000);
Lcd_Custom_Cmd(LCD_CLEAR);
// 割り込み(全体)の設定
INTCON.PEIE = 1;
INTCON.GIE = 1;
//
LED = OFF;                  // LED off!
flag = IDLE;
cnt = 0;
//
while(1) {
    // 開始を判断する。
    if ((flag != START) && (START_SW == 0)) {
        cnt = 0;
        flag = START;      // count start!
        LED = ON;          // LED on!
        Lcd_Custom_Out(1, 1, "Start!");
    }
    // 停止を判断する。
    if (flag == STOP) {
        flag = IDLE;
        LED = OFF;         // LED off!
        Lcd_Custom_Out(1, 1, "Stop! ");
    }
}
```

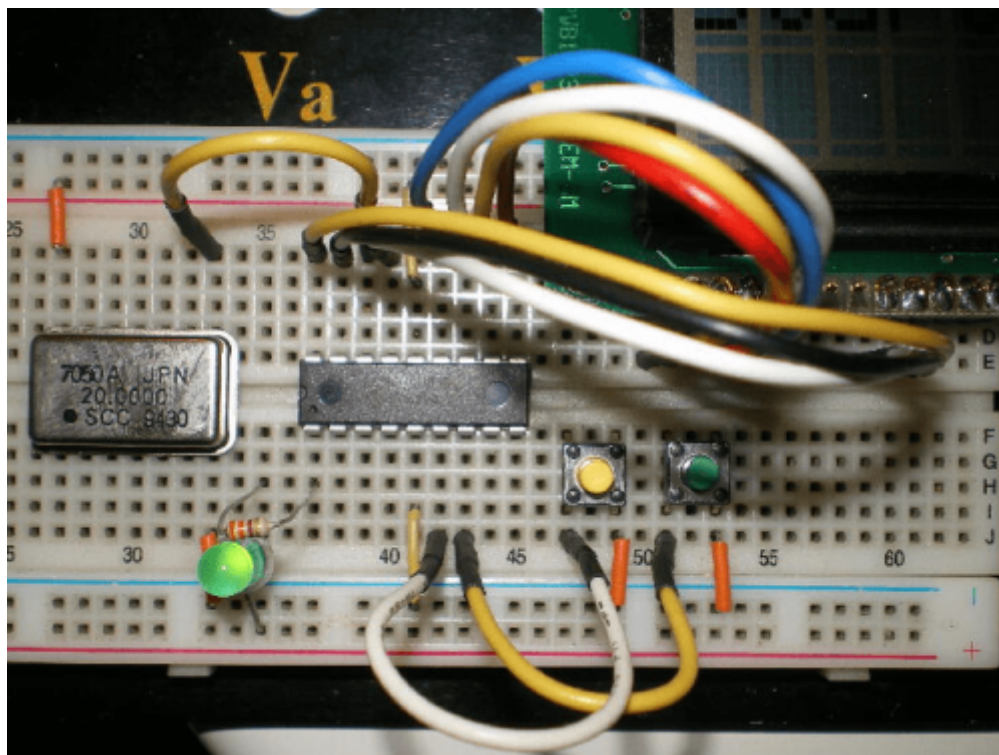
```
//
    display(cnt);
}
// 開始中はカウント値を表示する。
if (flag == START) {
    display(cnt);
}
}

//*****
*
```

動作原理



雷が光ったら、開始スイッチ(緑色)を押します。数秒後に雷鳴が聞こえたら、停止スイッチ(黄色)を押

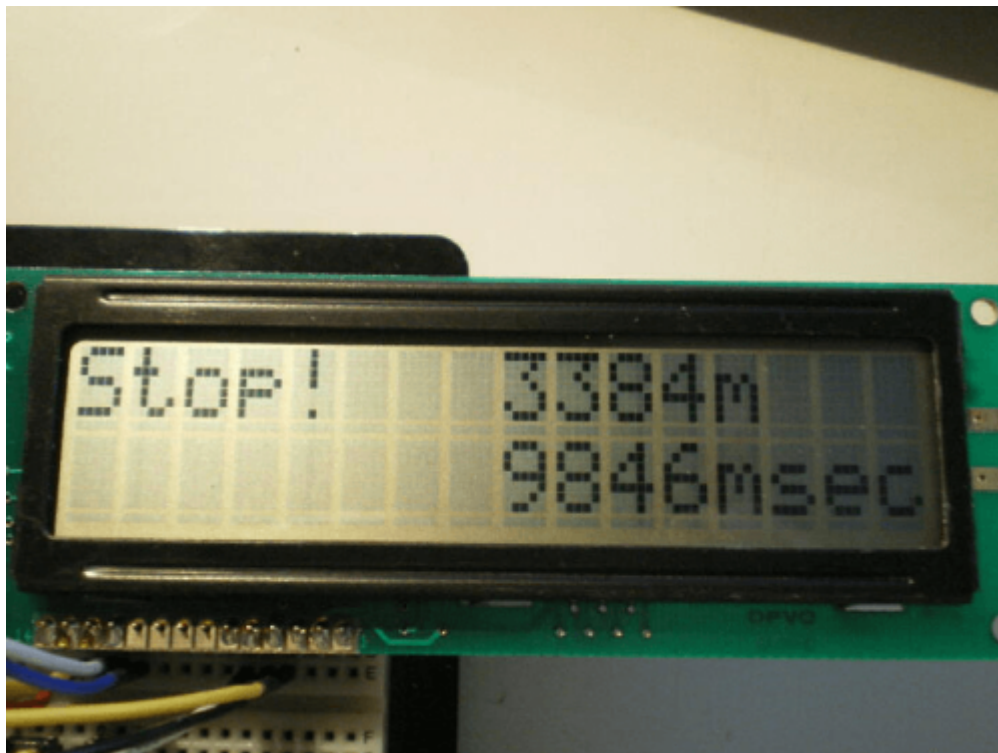


します。

測定時は、LEDが点灯し、LCDに経過時間と落雷地点までの距離が表示されます。高速に数値が変化しますので、目視での判断は難しいです。



停止するとLEDが消灯し、LCDに経過時間と落雷地点までの距離が表示されます。この例では、落雷してから、雷鳴が聞こえるまでの時間は、約9.8秒で、落雷地点までの距離は、約3.4kmです。



如何ですか? 摂氏温度や湿度を考慮すれば、更に精度を上げることが出来ます。

著作権表示 copyright notice

このページは稲崎様の閉鎖したHPのコピーで、著作権は稲崎様にあります。[詳細](#) This page is a copy of Mr. Inasaki's closed website, and the copyright is held by him.[Details](#)

From:

<http://www.deepsky.jp/wiki/> - うごくといいな

Permanent link:

<http://www.deepsky.jp/wiki/doku.php?id=elechobby:picdic:pic16f88:89>

Last update: 2020/05/01 18:55

