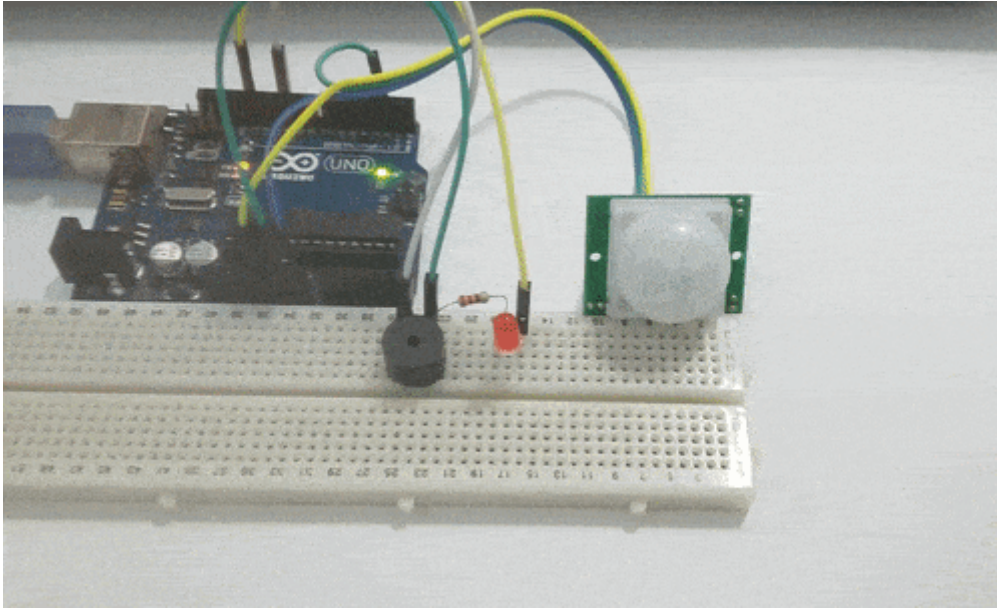
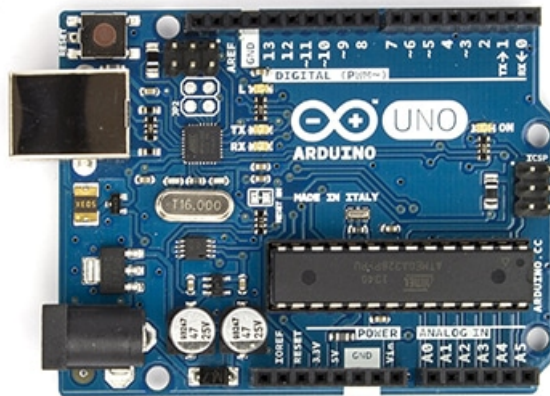


## نظام الحماية ضد السرقة

في هذا المشروع سنتعلم كيفية استخدام حساس الحركة PIR Sensor مع الاردوينو لعمل نظام انذار ضد السرقة.



### المكونات المطلوبة



Arduino Uno



PIR Sensor



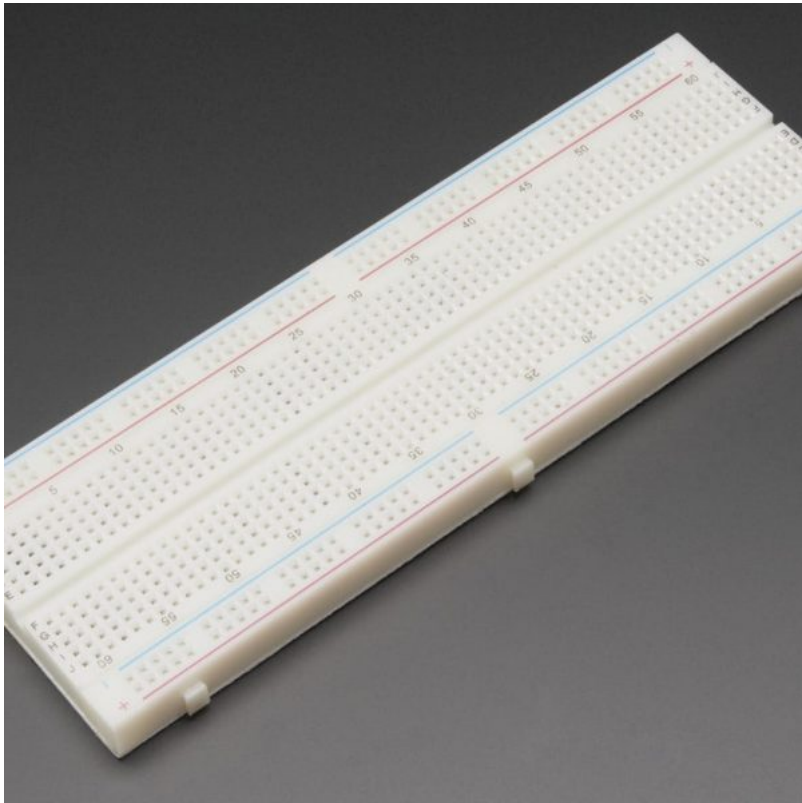
Buzzer



LED



Ohm Resistor 220



Breadboard



Wires

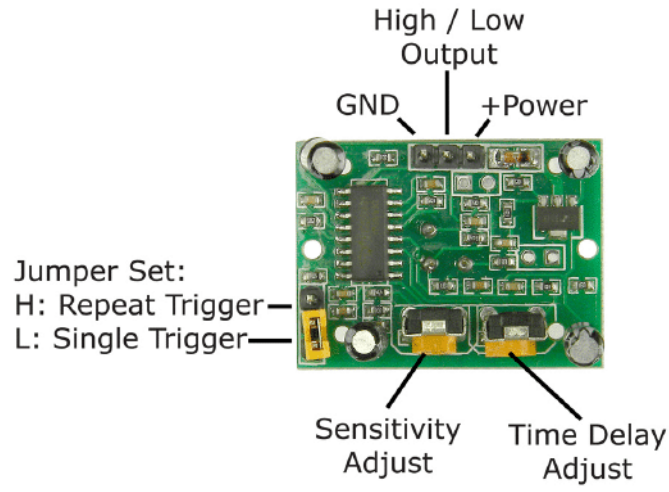
## حساس الحركة PIR Sensor

يعمل الحساس على قياس مقدار التغير في الاشعه تحت الحمراء الصادرة عن الاجسام و في حالتنا الانسان. ولكن لا يقوم الحساس بقياس كمية الأشعة الصادرة من الإنسان بل التغير الحادث لهذه الأشعة، وهكذا يشعر الحساس بوجود حركة.



عند تحرك الشخص امام الحساس يحدث تغيير في كمية الأشعة تحت الحمراء التي يستقبلها الحساس، فيعطى إشارة بأن هناك شخص امامه.

عناصر الحساس :

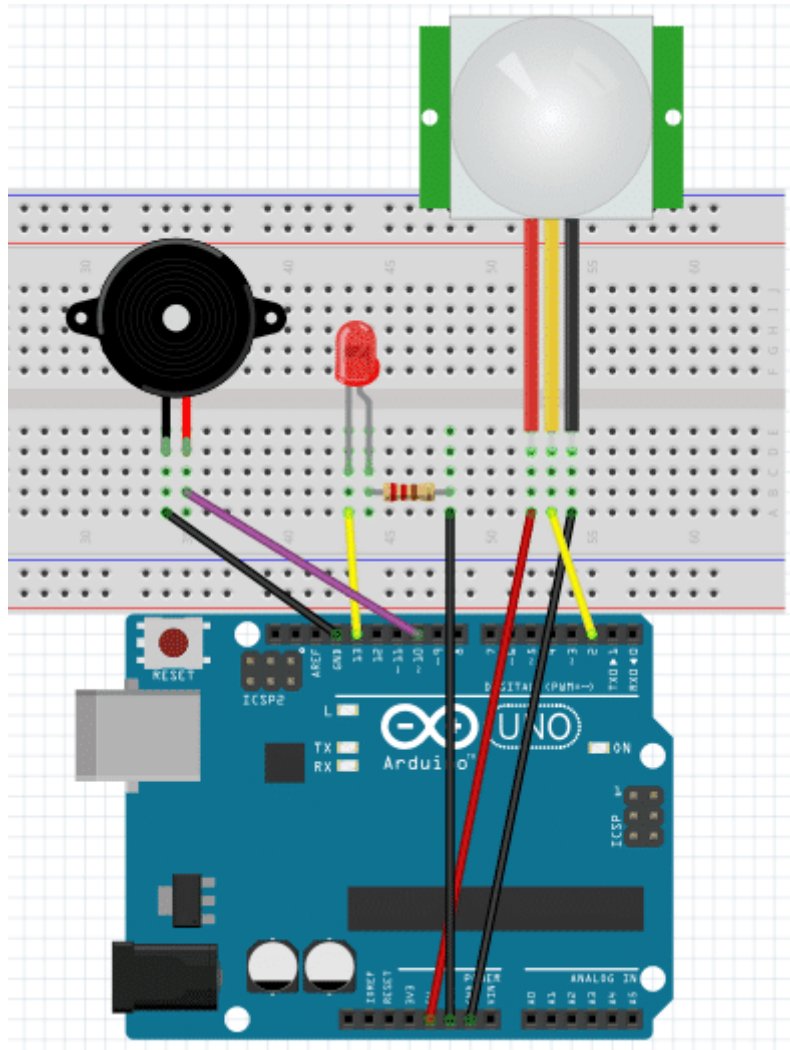


يتم توصيله إلى الأردوينو كما هو موضح بالجدول :

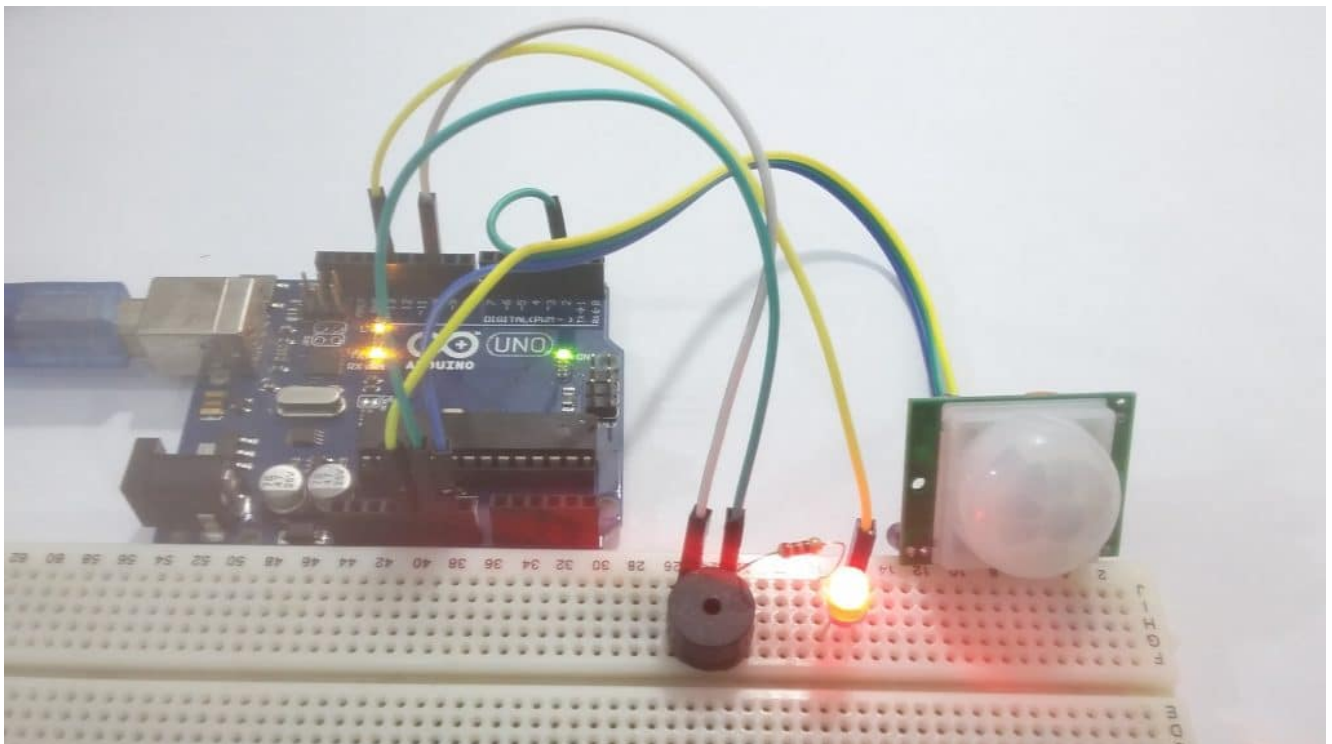
الطرف (بداية من اليسار)	التوصيل
1	GND
2	Output To Arduino
3	VCC

## توصيل الدارة

قم بتوصيل الدارة كما هو موضح بالصورة التالية :



سنقوم بكتابه برنامج، بحيث يقوم الحساس بالتقاط ما إذا كان هناك حركة ام لا، وعند الكشف عن وجود حركة يقوم بإرسال اشارة إلى الأردوينو الذي يقوم بدوره بتشغيل الـ Buzzer وإضاءة الـ LED للتنبيه.



```

// led
#define LED 13
// pir
#define INPUT 2
// buzzer
#define SPEAKER 10

int pirFlag = 0;
int val = 0;

void setup()
{
  pinMode(LED, OUTPUT);
  pinMode(INPUT, INPUT);
  pinMode(SPEAKER, OUTPUT);
  Serial.begin(9600);
}

void loop()
{
  val = digitalRead(INPUT);
  // test this val
  if (val == HIGH){
    digitalWrite(LED, HIGH);
    tone(SPEAKER, 160, 300);
    delay(300);
    if (pirFlag == 0){
      Serial.println("Motion detected!");
      pirFlag = 1;
    }
  }
  else{
    digitalWrite(LED, LOW);
    noTone(SPEAKER);
    if (pirFlag == 1){
      Serial.println("Motion ended!");
      pirFlag = 0;
    }
  }
}
}

```

## شرح الكود :

في البداية، نقوم بتسمية منافذ الأردوينو المستخدمة في المشروع، من أجل تسهيل عملية التعامل معها. ثم نقوم بالإعلان عن المتغيرات التي سنحتاج استخدامها في البرنامج.

سيتم استخدام المتغير pirFlag لتسجيل حالة الحساس. نقوم بوضع قيمة ابتدائية للحالة وهي 0. والمتغير val يستخدم لتسجيل الإشارة

```
// led
#define LED 13
// pir
#define INPUT 2
// buzzer
#define SPEAKER 10

int pirFlag = 0;
int val = 0;
```

في الدالة (`setup()`)، قمنا بضبط المنافذ المستخدمة إما مدخلة أو مخرجة. يتم ضبط الـ LED والـ Buzzer كمخرج، والمنفذ الموصل مع الحساس كمدخل.

ويتم تفعيل الاتصال التسلسلي من أجل الطباعة على الشاشة التسلسلية Serial Monitor عند الكشف عن وجود حركة.

```
void setup()
{
  pinMode(LED, OUTPUT);
  pinMode(INPUT, INPUT);
  pinMode(SPEAKER, OUTPUT);
  Serial.begin(9600);
}
```

في دالة الـ `loop()`، نقوم بقراءة الإشارات القادمة من الحساس واختبارها. إذا كانت الإشارة High أي انه تم الكشف عن وجود حركة، نقوم بتشغيل الـ LED والـ Buzzer. ثم نقوم بتحقق من الحالة المسجلة في المتغير PirFlag إذا كانت 0 نقوم بطباعة رسالة تدل على وجود حركة على الشاشة التسلسلية وتغير قيمة المتغير pirFlag إلى 1.

```
val = digitalRead(INPUT);
// test this val
if (val == HIGH){
  digitalWrite(LED, HIGH);
  tone(SPEAKER, 160, 300);
  delay(300);
  if (pirFlag == 0){
    Serial.println("Motion detected!");
    pirFlag = 1;
  }
}
```

في حال كانت الإضاءة القادمة من الحساس LOW أي انه لم يتم الكشف عن وجود حركة، نقوم بإيقاف تشغيل الـ LED والـ Buzzer. والتحقق من الحالة المسجلة لدى الـ pirFlag إذا كانت 1 أي انه كانت هناك حركة وتوقفت فنقوم بالطباعة على الشاشة التسلسلية رساله تدل على وقف الحركة، وتغير قيمة المتغير pirFlag إلى 0.

```
else{
  digitalWrite(LED, LOW);
  noTone(SPEAKER);
  if (pirFlag == 1){
```



```
Serial.println("Motion ended!");  
pirFlag = 0;  
}  
}
```

تستخدم الدالة tone () لتوليد اشارات يكمننا من سماعها عن طريق سماعه او Buzzer

```
tone(SPEAKER, 160, 300);  
  
noTone(SPEAKER);
```

```
tone (المدة الزمنية , التردد , اسم الرجل)  
noTone (اسم الرجل)
```