

Guide de mise en marche du module LK-PIR (35440)

Présentation :

Ce détecteur de mouvement compatible Linker est basé sur un capteur à infrarouges passifs qui détecte les mouvements d'une personne ou d'un animal.

Il se raccorde sur une entrée digitale d'une carte à microcontrôleur avec un cordon non inclus via:

- le shield 35420 pour une carte Arduino ou compatible
- le shield 35421 pour une carte Raspberry B+, 2 et 3

Interface: compatible Grove

Alimentation: 3,3 à 5 Vcc

Portée maxi: 3 à 6 m

Angle de détection: 120°

Dimensions: 40 x 20 x 20 mm

Exemple de code Arduino:

```
define PIR_MOTION_SENSOR 2 //capteur PIR raccordé sur D2
define LED 13 //Led raccordée sur D13
int sensorValue;

void setup()
{
  // initialisation des broches en entrée et en sortie
  pinMode(PIR_MOTION_SENSOR, INPUT);
  pinMode(LED,OUTPUT);
}

void loop()
{
  sensorValue = digitalRead(PIR_MOTION_SENSOR);
  if(sensorValue == HIGH)
  {
    digitalWrite(LED,HIGH);
  }
  else
  {
    digitalWrite(LED,LOW);
  }
}
```

Exemple de code Raspberry:

```
import RPi.GPIO as GPIO
import time

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

#Initialisation: capteur PIR sur la broche 12 et la LED sur la broche 15
PIR = 12
LED = 15
GPIO.setup(PIR, GPIO.IN)
GPIO.setup(LED, GPIO.OUT)

print "Capteur PIR actif!"

def ausgabeFunktion(null):
    print("Mouvement détecté")
    GPIO.output(LED,True)
    while (GPIO.input(PIR)):
        time.sleep(1)
    GPIO.output(LED,False)

#fonction détection de mouvement
GPIO.add_event_detect(PIR, GPIO.RISING, callback=ausgabeFunktion, bouncetime=100)

while True:
    time.sleep(1)
```

Si vous rencontrez des problèmes, merci de nous contacter par courriel à :

sav@gotronic.fr