کد این پروژه از چند بخش تشکیل شده :

قسمت اول وقفه یا اینتراپت است که میاد پایه سنسور حرکت رو چک میکنه و هروقت حرکت رخ بده یعنی پایه مربوط به سنسور حرکت 1 بشه میره تو تابع وقفه و مقدار last trigger رو یک میکنه . در لوپ اصلی اگر last trigger برابر یک باشه یک پکت در قالب متد GET به سرور ارسال میکنه که یعنی حرکت حس شد .

در قسمت بعدی میاد سنسور درب رو چک میکنه به این صورت که اول بررسی میکنه که تغییری در وضعیت درب رخ داده یا نه یعنی باز شده یا بسته شده . اگر هرکدام از این ها رخ داده بود پکت مربوط به اون رو به سرور ارسال میکنه و دوباره میره تو حالت چک کردن . این برای اینکه اول مطمن بشه