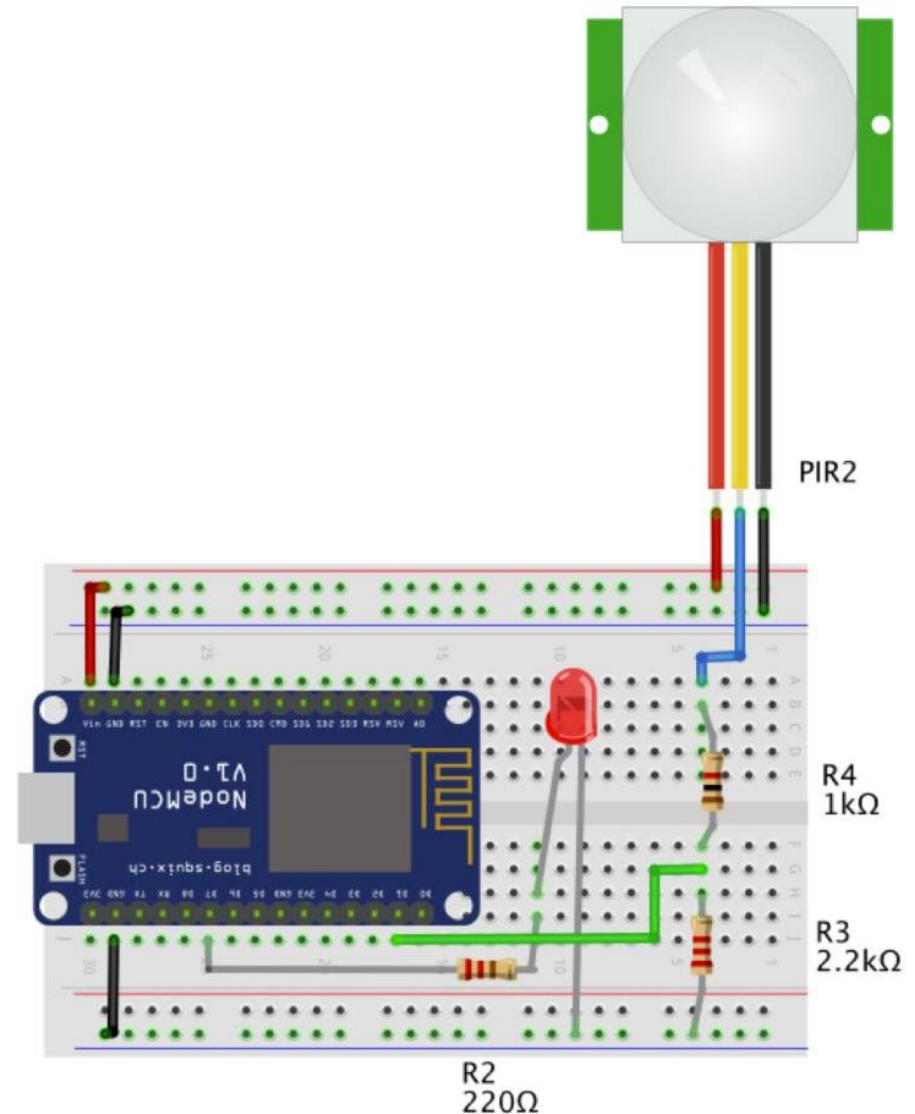


7. Blynk Motion Detect

อุปกรณ์

- PIR Sensor HC-SR501



ระยะตรวจจับการเคลื่อนไหว ของ PIR Sensor

องศาของ มุมตรวจจับวัตถุ 110 องศา

ระยะห่างระหว่าง วัตถุกับ Sensor ที่ 3-7 เมตร

สามารถปรับระยะ การตรวจจับได้

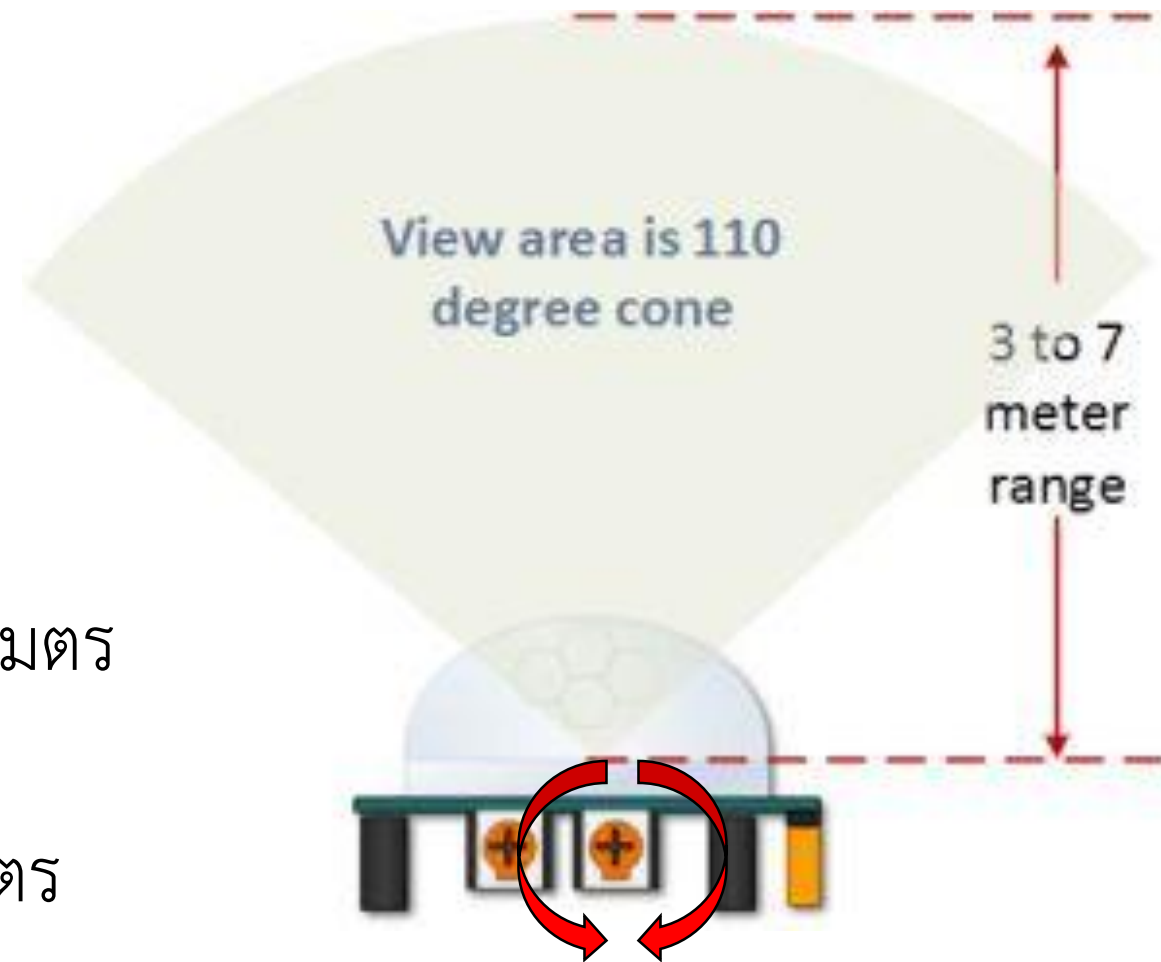
โดยหมุนที่ สกรูตัวปรับ ที่อยู่ด้านขวา

หมุนตามเข็มนาฬิกา จะลดระยะการตรวจจับ

หมุนไปจนสุด จะตั้งระยะ ได้น้อยที่สุด คือ 3 เมตร

หมุนทวนเข็มนาฬิกา จะเพิ่มระยะการตรวจจับ

หมุนไปจนสุด จะตั้งระยะ ได้สูงที่สุด คือ 7 เมตร



ตั้งเวลา ตรวจสอบการเคลื่อนไหว ของ PIR Sensor

กำหนด Delay เพื่อตรวจจับวัตถุ ได้ตั้งแต่ 3 วินาที – 5 นาที

โดยหมุนที่ สกรูตัวปรับ ที่อยู่ด้านซ้าย

หมุนตามเข็มนาฬิกา จะเพิ่มเวลาการตรวจจับ
หมุนไปจนสุด จะตั้งได้มากที่สุด คือ 5 นาที

หมุนทวนเข็มนาฬิกา จะลดเวลาการตรวจจับ
หมุนไปจนสุด จะตั้งได้น้อยที่สุด คือ 3 วินาที



ใช้ไฟล์ *SourceCodeMotionDetector.ino*

```
21 #define ledPin D7 |
22 #define pirPin D4 // Input for HC-S501
23 int pirValue=0; // Place to store read PIR Value
24 int motionDetected = 0;
25 void getPirValue(void);
26 void setup()
27 {
28     Serial.begin(115200);
29     delay(10);
30     Blynk.begin(auth, ssid, pass);
31     pinMode(ledPin, OUTPUT);
32     pinMode(pirPin, INPUT);
33     digitalWrite(ledPin, LOW);
34 }
35
36 void loop()
37 {
38     getPirValue();
39     Blynk.run();
40 }
```

```
/* *****
 * Get PIR data
 * *****
void getPirValue(void)
{
    pirValue = digitalRead(pirPin);
    if (pirValue)
    {
        Serial.println(pirValue);
        //Serial.println("==> Motion detected");
        Blynk.notify("T ==> Motion detected");
    }

    digitalWrite(ledPin, pirValue);
}
```