

Blind_stck_code

```
#include <TinyGPS++.h>

#include <SoftwareSerial.h>

#include <Wire.h>

// تعريف دبابيس Arduino
#define GPS_RX_PIN 2
#define GPS_TX_PIN 3
#define BT_RX_PIN 10
#define BT_TX_PIN 11
#define TRIGGER_PIN 7
#define ECHO_PIN 8
#define BUZZER_PIN 9

// تعريف المكونات
TinyGPSPlus gps;

SoftwareSerial bt(BT_RX_PIN, BT_TX_PIN);

long duration;

int distance;

void setup() {
    // بدء تشغيل التسلسلي
    Serial.begin(9600);

    // GPS بدء تشغيل جهاز استقبال
    gps.begin(GPS_RX_PIN, GPS_TX_PIN);

    // بدء تشغيل وحدة البلوتوث
    bt.begin(9600);
```

Blind_stck_code

بدء تشغيل جهاز استشعار الموجات فوق الصوتية //

```
pinMode(TRIGGER_PIN, OUTPUT);
```

```
pinMode(ECHO_PIN, INPUT);
```

```
pinMode(BUZZER_PIN, OUTPUT);
```

```
}
```

```
void loop() {
```

```
// استقبال بيانات GPS
```

```
while (gps.available()) {
```

```
gps.encode();
```

```
}
```

```
// عرض الموقع الحالي
```

```
if (gps.location.isValid()) {
```

```
Serial.print("خط العرض: ");
```

```
Serial.println(gps.location.lat(), 6);
```

يمكنك أيضًا إرسال البيانات عبر البلوتوث إلى الهاتف //

```
}
```

قياس المسافة باستخدام الموجات فوق الصوتية //

```
digitalWrite(TRIGGER_PIN, LOW);
```

```
delayMicroseconds(2);
```

```
digitalWrite(TRIGGER_PIN, HIGH);
```

```
delayMicroseconds(10);
```

```
digitalWrite(TRIGGER_PIN, LOW);
```

```
duration = pulseIn(ECHO_PIN, HIGH);
```

```
distance = duration * 0.034 / 2;
```

التحذير من العوائق باستخدام التنبيه الصوتي //

Blind_stck_code

```
        if (distance < 50) {  
            tone(BUZZER_PIN, 1000);  
            delay(200);  
            noTone(BUZZER_PIN);  
        } else {  
            noTone(BUZZER_PIN);  
        }  
  
        // إرسال بيانات إلى الهاتف عبر البلوتوث  
        bt.print("المسافة: ");  
        bt.println(distance);  
  
        // تأخير 1 ثانية  
        delay(1000);  
    }  
}
```