## IoTデバイス活用マニュアル

センサ種類: PIR(Passive Infrared Ray)人感モーションセンサー

型番: 次項参照

ストーリー:人感センサーの所定条件を満たしたときの出力







対応センサーはいずれもSeeed社のGrove仕様です。

出力は、検出無しでLow、検出有りでHIGH

人などが発する赤外線に反応します。モーションセンサーなので赤外線を発していても動きがないと所定時間 経過後に検出無しになりますのでご注意ください。



●電源電圧: 2.7~3.3 V

•検出角度: 水平80度/垂直55度 •検出距離: 最大2 m (25℃) GROVE - ミニPIRモーションセンサ

**SKU** 101020353

https://www.switch-science.com/catalog/3584/



·電源電圧:3~5V

•検出角度:120度

·検出距離:最大6m

・検出距離、ホールド時間調整可能(外付け部品必要)

https://www.switch-science.com/catalog/1049/

GROVE - PIRモーションセンサ SKU 101020020



3V-5V

最大距離:3-12m

角度:<100°

ミニサイズ

シンプルで直感的

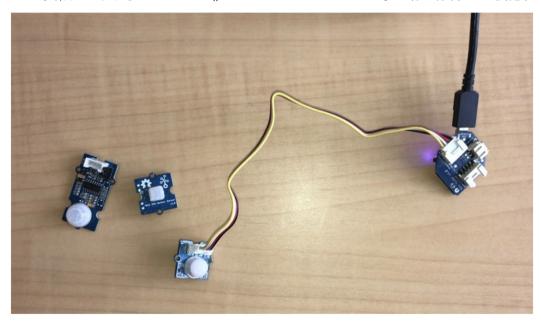
**Grove - Digital PIR Motion Sensor(12m) SKU** 101020793

15.44

## 改訂記録:

2021/9/4 初版作成 門奈

2021/9/18 改訂 門奈 millis()はオーバーフロー時に誤動作の可能性があるため使用しないように修正



接続例

## プログラムの概要説明

センサーはモーションセンサのため、検出していていも動きがなくなると検出なしとの出力となります。この特性を考慮し、次の通り2つのプログラムを提供します

- ◆プログラム(1) 検出が有れば速やかに"1"を出力、約5秒間検出がなければ"0"を出力 (センサーからの出力が検出になっていると0.1秒毎に"1"を出力し続けます)
- ◆プログラム(2) 約10秒間に1回でも検出があると"1"を出力、無ければ"0"を出力 検出の有無にかかわらず約10秒単位で"1"か"0"が出力されます
- ・いずれも検出したときには、WioNodeの青LEDが点灯します

## WioNodeプログラム(1)<u>検出が有れば速やかに"1"を出力、約5秒間検出がなければ"0"を出力</u> 前半と後半のすべてをIDEエディターへコピーして、Wifi(<mark>SSID,PASS</mark>)および<mark>iothub接続文字列</mark>を入力してください。

後

半

```
#include <AzureIoTHub.h>
int fail count = 0:
const uint8 t PORT0A = 1:
const uint8 t PORT0B = 3:
const uint8 t PORT1A = 4:
const uint8 t PORT1B = 5:
const uint8 t PORT POWER = 15; // (common with RED LED)
//set PORT POWER as HIGH for power supply. Low means no power.
const uint8 t FUNC BTN = 0:
const uint8 t BLUE LED = 2:
const uint8 t RED LED = PORT POWER:
const uint8 t UART TX = PORT0A:
const uint8 t UART RX = PORT0B:
const uint8 t PIR = PORT1B:
int pretime = 0:
void setup()
 Serial.begin(115200):
 Serial.println(""):
 Serial.println("*** Wake up WioNode...");
 // WiFi及びAzure周りの初期化
 WiFi.begin("SSID", "PASS"): // 2.4GHz帯のWiFiを指定すること
 Azure.begin("KEY"); //YourKey
 Azure.setCallback(azureCallback);
 // IO周りの初期化
 pinMode(PIR, INPUT):
 pinMode(FUNC BTN, INPUT);
 pinMode(BLUE LED, OUTPUT);
 pinMode(PORT POWER, OUTPUT);
 digitalWrite(PORT POWER, HIGH):
 digitalWrite(BLUE LED, HIGH);
 delay(5):
 Serial.println("WioNode With PIR Motion Sensor started!"):
void azureCallback(String s) {
 Serial.print("azure Message arrived [");
 Serial.print(s):
 Serial.println("] ");
```

## 以下<mark>50</mark>は5秒を指します。

```
//検出が有れば速やかに"1"を出力、5秒間検出がなければ"0"を出力
()qool biov
if (WiFi.status() == WL CONNECTED) {
  Azure.connect():
  int detect = 0:
  detect = digitalRead(PIR);
  if((detect > 0)||(pretime <= 0)){}
   pretime = \frac{50}{7}; // 50*100ms -> 5sec
    digitalWrite(BLUE LED, LOW); // LED on
    Serial.print("PIR Motion: "):
    Serial.print(detect);
    Serial.println("");
    DataElement a = DataElement():
    // Azureへ送るデータの用意
   a.setValue("sensor","PIR");
   a.setValue("EspValue", detect);
   // Azure IoT Hub ヘプッシュ
   Azure.push(&a);
 delay(100); // 100mSec wait
 // wait中は青LEDを消灯する
 digitalWrite(BLUE LED, HIGH); // LED off
 pretime = pretime - 1:
} else {
  Serial.print("Not connected to the Internet:");
  Serial.println(WiFi.status());
  delay(250);
```

## WioNodeプログラム(2) 10秒間に1回でも検出があると"1"を出力、無ければ"0"を出力 前半と後半のすべてをIDEエディターへコピーして、Wifi(SSID,PASS)およびiothub接続文字列を入力してください。

```
#include <AzureIoTHub.h>
int fail count = 0:
const uint8 t PORT0A = 1:
const uint8 t PORT0B = 3:
const uint8 t PORT1A = 4;
const uint8 t PORT1B = 5;
const uint8 t PORT POWER = 15; // (common with RED LED)
//set PORT POWER as HIGH for power supply. Low means no power.
const uint8 t FUNC BTN = 0;
const uint8 t BLUE LED = 2:
const uint8_t RED_LED = PORT POWER;
const uint8 t UART TX = PORT0A;
const uint8 t UART RX = PORT0B;
const uint8 t PIR = PORT1B:
int pretime;
void setup()
Serial.begin(115200);
Serial.println("");
 Serial.println("*** Wake up WioNode...");
WiFi.begin("SSID", "PASS"); // 2.4GHz帯のWiFiを指定すること
Azure.begin("KEY"); //YourKey
Azure.setCallback(azureCallback);
// -----
 // IO周りの初期化
pinMode(PIR, INPUT);
pinMode(FUNC BTN, INPUT);
pinMode(BLUE_LED, OUTPUT);
pinMode(PORT_POWER, OUTPUT);
digitalWrite(PORT POWER, HIGH);
digitalWrite(BLUE LED, HIGH);
delav(5):
 Serial.println("WioNode With PIR Motion Sensor started!");
void azureCallback(String s) {
Serial.print("azure Message arrived [");
 Serial.print(s);
Serial.println("] ");
```

## 以下<mark>100</mark>は10秒を指します。

```
//10秒間に1回でも検出があると"1"を送信する。
()qool biov
 if (WiFi.status() == WL CONNECTED) {
  Azure.connect();
  unsigned char detect = 0:
  digitalWrite(BLUE LED. HIGH): // LED off
  pretime = \frac{100}{100}: \frac{100*100}{100}ms-> \frac{100}{100}ec
  for(int i = 0; i < pretime; i++){
    if(digitalRead(PIR)>0){
    detect=1:
    digitalWrite(BLUE LED, LOW); // LED on
   delay(100); //0.1s Wait
  Serial.print("PIR Motion: "):
  Serial.print(detect);
  Serial.println(""):
  DataElement a = DataElement():
  // Azureへ送るデータの用意
  a.setValue("sensor"."PIR"):
  a.setValue("EspValue", detect):
  // Azure IoT Hub ヘプッシュ
  Azure.push(&a):
 } else {
  Serial.print("Not connected to the Internet:");
  Serial.println(WiFi.status()):
  delay(250):
                                                               6
```

# Stream Analyticsのクエリ WioNodeのプログラムの種類にかかわらず共通です

```
SELECT
   Dev as device,
  DATEADD(hour, 9, EventEnqueuedUtcTime) as time,
   EventEnqueuedUtcTime as utctime,
   params.sensor as sensor,
   params.espvalue as value,
   params.duration as duration
INTO
    outputpowerbi
FROM
    inputiothub
SELECT
  Dev as device,
  DATEADD(hour, 9, EventEnqueuedUtcTime) as time,
   EventEnqueuedUtcTime as utctime,
   params.sensor as sensor,
   params.espvalue as value,
   params.duration as duration
INTO
    outputcosmosdb
FROM
    inputiothub
```

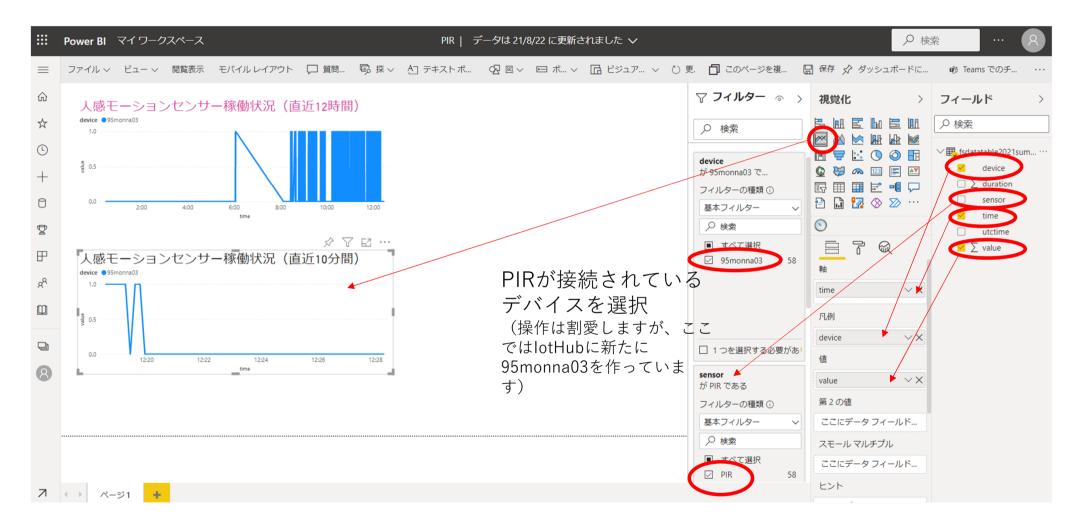
本PIRでは、 "duration"の部分は使っていません。

## PowerBl

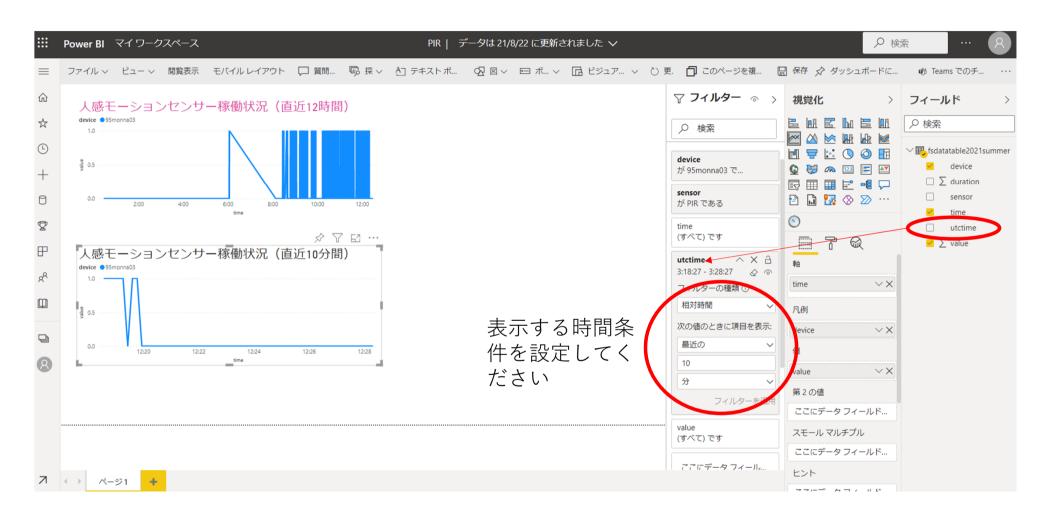
## データセットを開く



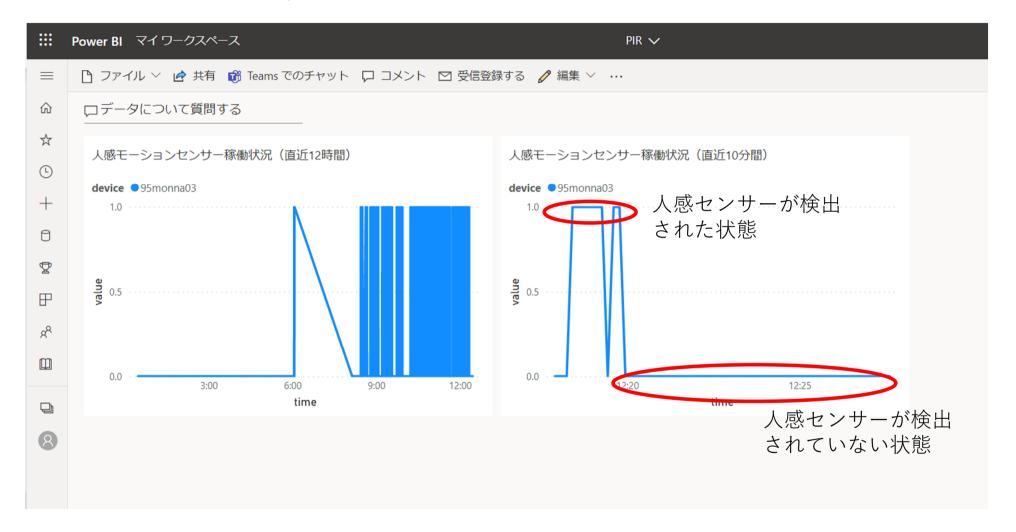
## PowerBI レポートの編集



## PowerBI レポートの編集

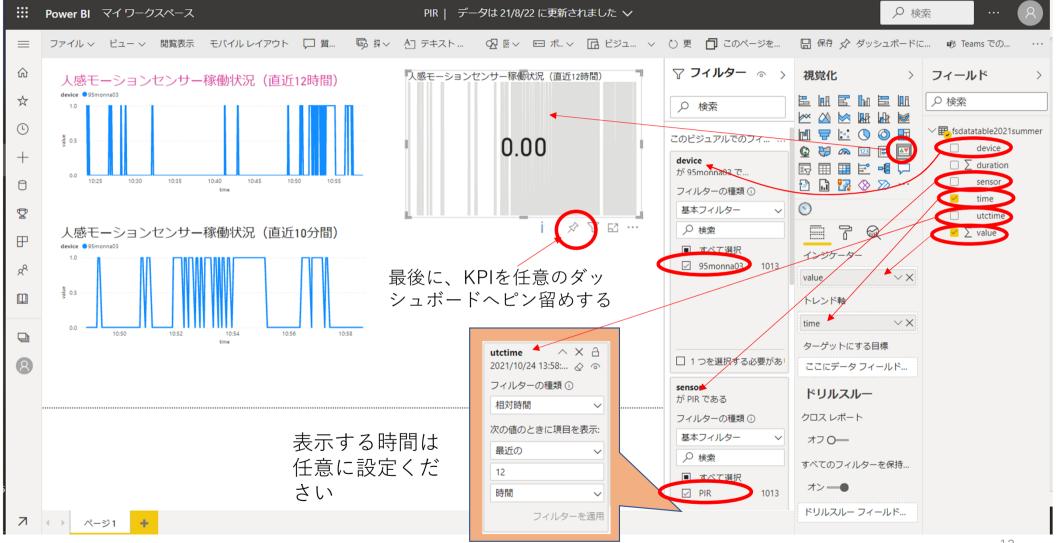


## PowerBI ダッシュボードの表示

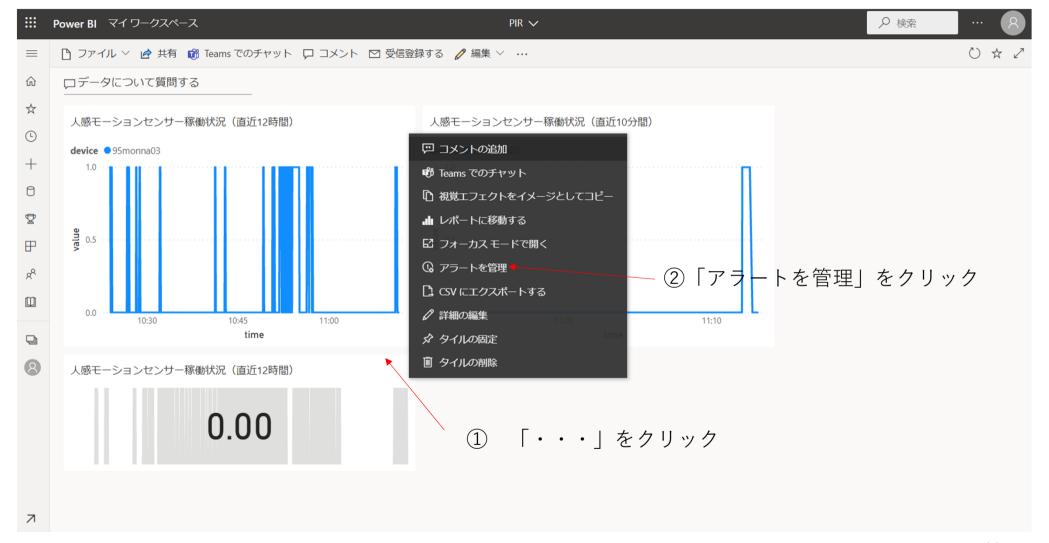


# PIRセンサー反応時にアラーム発報する手順

## PowerBI レポートの編集 KPIを設定する



## ダッシュボードを確認、アラートの設定



#### ダッシュボードでアラートの設定

## ①「アラートルールの追加」を クリック」

