

Práctica 3: Alarma contra intrusos



1. Proyecto

Alarma contra intrusos

2. Descripción

En este proyecto usaremos el sensor pasivo de infrarojos junto con los LEDs y el zumbador para producir una alarma al detectar movimiento.

3. Material necesario

1	Raspberry pi
1	protoboard
1	LED rojo
1	LED azul
1	Zumbador
1	Cable macho-macho
9	Cables macho-hembra
2	Resistencias de 330Ω
1	PIR

4. Las partes

Si no tienes una etiqueta de pines, esta guía puede ayudarte a identificar los números de pin:



Además de los componentes vistos en las prácticas 1 y 2, en esta usaremos un zumbador y el sensor de movimiento pasivo infrarojo (PIR).



ROBOTME Práctica 3: Alarma contra intrusos



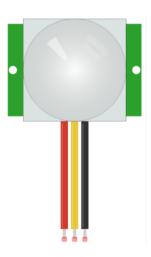
Zumbador



Usaremos un zumbador activo el cual solo necesita una corriente eléctrica para producir ruido.

El zumbador tiene el aspecto de la imagen de la izquierda e igual que los LEDs, tiene una pata más larga (positivo) y otra más corta (negativo).

PIR



El sensor PIR se usa en alarmas anti-ladrones, que saltan cuando alguien se acerca y en cámaras de video vigilancia.

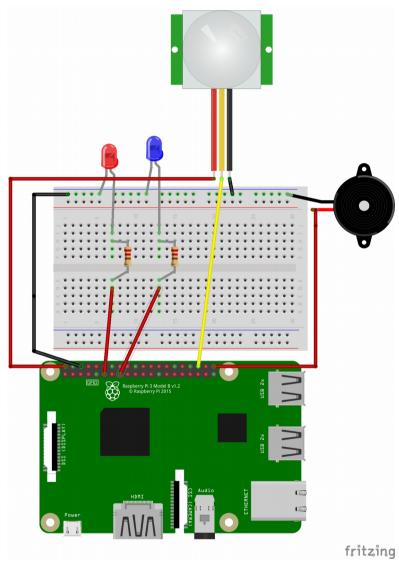
Hay tres cables debajo del sensor que son VCC, OUT y GND. El pin OUT, se activará cuando se detecte movimiento.



ROBOTME Práctica 3: Alarma contra intrusos



5. Construyendo el circuito



Las conexiones que falta por añadir partiendo del curcuito de la práctica 2 son:

Zumbador

- Negativo: a la fila de negativos de la protoboard (arriba)
- Positivo: al pin GPIO 21

PIR

- Negativo: a la fila de negativos
- Positivo: al pin n.º 2 (5V)
- Señal: al pin GPIO 16



ROBOTME Práctica 3: Alarma contra intrusos



6. Programarlo en Scratch 2

Ahora ya puedes introducir el siguiente programa y probarlo:

