**(ΕΝΤΕΛΩΣ ΠΡΩΤΟΤΥΠΗ ΕΡΓΑΣΙΑ-ΟΧΙ COPY PASTE )**

**GYMNASIO-BRYSWN2-open robotics/ΓΥΜΝΑΣΙΟ ΒΡΥΣΩΝ ΟΜΑΔΑ2 ΝΟΜΟΣ ΧΑΝΙΩΝ**

ΜΑΚΕΤΑ ΕΞΥΠΝΗΣ ΠΟΛΗΣ-ΦΑΝΑΡΙΑ ΚΥΚΛΟΦΟΡΙΑΣ ΜΕ ΠΡΟΤΕΡΑΙΟΤΗΤΑ ΣΤΑ ΑΣΘΕΝΟΦΟΡΑ. Παρατηρώντας σε μια σχολική εκδρομή με λεωφορείο , σε κεντρικό δρόμο της πόλης μας ασθενοφόρο να ακινητοποιείται μπροστά μας σε μια μεγάλη ουρά αυτοκινήτων, με φανάρια κυκλοφορίας μπροστά και στο κάλεσμα της σειρήνας του ασθενοφόρου. τα αυτοκίνητα να μην μπορούν να ανοίξουν δρόμο παρά μόνο εάν τα φανάρια κυκλοφορίας μείνουν για αρκετό χρόνο πράσινα, γεννήθηκε η ιδέα μας . ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΑΜΕ ΚΑΙ ΑΛΛΟΥ ΑΝΑΛΟΓΑ ΠΡΟΒΛΗΜΑΤΑ :<https://www.youtube.com/watch?v=l3hOBeQvc3M> ΚΑΙ <https://www.youtube.com/watch?v=0MQ7U7T0X8c> ΕΞΕΡΕΥΝΟΥΜΕ ΤΟΝ ΤΡΟΠΟ ΝΑ ΤΟΥΣ ΔΩΣΟΥΜΕ ΠΡΟΤΕΡΑΙΟΤΗΤΑ Η ΑΡΧΙΚΗ ΙΔΕΑ ΗΤΑΝ ΑΠΟ ΤΟ ΜΟΤΙΒΟ ΗΧΟΥ ΤΩΝ ΑΣΘΕΝΟΦΟΡΩΝ ΝΑ ΕΝΕΡΓΟΠΟΙΗΤΑΙ ΠΡΑΣΙΝΟ ΦAΝΑΡΙ ΓΙΑ ΑΥΤΑ ΚΟΚΚΙΝΟ ΓΙΑ ΤΑ ΑΛΛΑ. Η ΔΕΥΤΕΡΗ ΚΑΙ ΤΕΛΙΚΗ ΙΔΕΑ ΕΙΝΑΙ ΜΕ ΥΠΕΡΗΧΗΤΙΚΟ ΣΗΜΑ(**πατέντα η οποία σε αντίθεση με τους συνηθισμένους ασύρματους ηλεκτρομαγνητικούς διακόπτες χρησιμοποιεί το υπερηχητικό φάσμα :**[**https://github.com/nektarios25ma/Alternative-to-electromagnetic-signal-ULTRASOUND-TRIGGER-**](https://github.com/nektarios25ma/Alternative-to-electromagnetic-signal-ULTRASOUND-TRIGGER-) **,η απουσία ενός σύνηθους module π.χ. Bluetooth , με την πίεση των παιδιών να βρούμε τρόπο με έκανε να τροποποιήσω το HCSR04 ΚΑΙ Ως HARDWARE ΚΑΙ Ως SOFTWARE και έτσι να το μετατρέψω σε ασύρματο διακόπτη**) ΑΠΟ ΤΟ ΑΣΘΕΝΟΦΟΡΟ ΝΑ ΕΝΕΡΓΟΠΟΙΗΤΑΙ- ΑΣΥΡΜΑΤΑ -ΠΡΑΣΙΝΟ ΓΙΑ ΑΥΤΑ ΦΑΝΑΡΙ ΚΑΙ ΚΟΚΚΙΝΟ ΓΙΑ ΤΑ ΑΛΛΑ. Κάνοντας πειράματα με τον ultrasonic sensor HC sr04 και διαβάζοντας το datasheet παρατηρήσαμε ότι στέλνει ένα μοτίβο 8 υπερηχητικών παλμών 40khz και αναγνωρίζει ως επιστροφή μόνο το ίδιο μοτίβο άρα ο τυχόν περιβάλλον θόρυβος δεν μας απασχολεί. Επιμερισμός εργασιών: α' ομάδα μαθητών : σταδιακός φωτισμός πόλης-μακέτα (όσο μειώνεται ο περιβάλλον φωτισμός -ldr αισθητήρας- τόσο αυξάνει ο φωτισμός από τους στύλους φωτός - κώδικας και κατασκευή, β' ομάδα μαθητών : μπάρα-πύλη νοσοκομείου που ανοίγει όταν πλησιάζει το ασθενοφόρο και οθόνη που δείχνει την προσέλευση του ασθενοφόρου -κώδικας και κατασκευή, γ' ομάδα μαθητών : φανάρια και πεζοφάναρο **σε δύο δρόμους που τέμνονται κάθετα και δουλεύουν αρμονικά μεταξύ τους** και ταυτόχρονα δέκτης υπέρηχου, κώδικας και κατασκευή, δ' ομάδα μαθητών: αισθητική μακέτας - επίβλεψη , ε' ομάδα(Καθηγητής) : πατέντα υπερηχητικής σκανδάλης-πομπού και δέκτη και επίβλεψη όλου του έργου. ΥΛΙΚΑ ΠΟΥ ΘΑ ΧΡΕΙΑΣΤΟΥΝ α) 3 ARDUINO (1ο ως πομπό-ασθενοφόρο ,2ο δέκτης και ελεγκτής φαναριών, και 3ο για έξυπνο σταδιακό φωτισμό πόλης και μπάρα νοσοκομείου που ανοίγει με την προσέλευση του ασθενοφόρου β) 3 ultrasonic sensor γ) model-maquette city/ΜΑΚΕΤΑ ΠΟΛΗΣ δ)jumper wires/ΚΑΛΩΔΙΑ ΣΥΝΔΕΣΗΣ ε)led /led διαφόρων χρωμάτων στ) servo (SG90) η) 2 breadboard θ) LCD 16X2

ΤΟ ΛΙΝΚ ΤΗΣ «ΠΑΤΕΝΤΑΣ»

<https://github.com/nektarios25ma/Alternative-to-electromagnetic-signal-ULTRASOUND-TRIGGER->

ΤΑ ΒΙΝΤΕΟ:

<https://youtu.be/SW3sF6tdqgE>

ΔΥΣΤΥΧΩΣ ΤΑ ΥΠΟΛΟΙΠΑ ΠΑΙΔΙΑ ΝΤΡΑΠΗΚΑΝ ΚΑΙ ΤΗΝ ΠΑΡΟΥΣΙΑΣΗ ΤΗΣ ΜΑΚΕΤΑΣ ΤΗΝ ΚΑΝΩ ΕΓΩ(ΘΑ ΜΠΟΡΟΥΣΑ ΑΡΓΟΤΕΡΑ ΝΑ ΠΕΙΣΩ ΤΑ ΠΑΙΔΙΑ ΝΑ ΤΗΝ ΚΑΝΟΥΝ)

<https://youtu.be/PfTVdFjOBRc>

ΟΛΟ ΜΑΖΙ: <https://www.youtube.com/watch?v=bsDx-U3jtdM>

ΚΑΙ ΤΩΡΑ ΟΙ ΚΩΔΙΚΕΣ , ΠΡΩΤΟΣ ΚΑΙ ΔΥΣΚΟΛΟΤΕΡΟΣ ΤΑ ΕΞΥΠΝΑ ΦΑΝΑΡΙΑ ΚΑΙ ΤΑΥΤΟΧΡΟΝΑ ΔΕΚΤΗΣ ΥΠΕΡΗΧΗΤΙΚΟΥ ΣΗΜΑΤΟΣ,ΔΕΥΤΕΡΟΣ ΡΥΘΜΙΣΗ ΜΠΑΡΑΣ ΟΘΟΝΗΣ ΚΑΙ ΤΑΥΤΟΧΡΟΝΑ ΔΕΚΤΗΣ ΥΠΕΡΗΧΗΤΙΚΟΥ ΣΗΜΑΤΟΣ ΚΑΙ ΤΡΤΟΣ ΚΑΙ ΤΕΛΕΥΤΑΙΟΣ Ο ΠΟΜΠΟΣ ΤΟΥ ΥΠΕΡΗΧΗΤΙΚΟΥ ΜΟΤΙΒΟΥ

Α)

unsigned long start\_time; // Δημιούργησε μια μεταβλητή τύπου unsigned long integer με όνομα start\_time

#define echo 12 //Ο ΔΕΚΤΗΣ ΤΟΥ ΥΠΕΡΗΧΟΥ

#define trigger 13 // Ο ΠΟΜΠΟΣ ΠΟΥ ΨΕΥΔΟΣΤΕΛΝΕΙ ΕΔΩ

// ΟΡΙΣΜΟΣ ΦΑΝΑΡΙΩΝ Α ΚΥΡΙΟΥ ΔΡΟΜΟΥ ΠΡΟΣ ΝΟΣΟΚΟΜΕΙΟ

int ledRed = 11;

int ledOrange = 10;

int ledGreen = 9;

int pedRed = 5;

int pedGreen = 4;

// ΟΡΙΣΜΟΣ ΦΑΝΑΡΙΩΝ Β ΚΑΘΕΤΟΥ ΔΡΟΜΟΥ

int ledRedB = 8;

int ledOrangeB = 7;

int ledGreenB = 6;

int pedRedB = 3;

int pedGreenB = 2;

// ΣΤΗΝ ΟΥΣΙΑ Η ΠΑΡΑΚΑΤΩ ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΑ ΕΛΕΓΧΕΙ ΣΥΝΕΧΩΣ ΕΑΝ ΥΠΑΡΧΕΙ //ΥΠΕΡΗΧΟΣ

long TP\_init()

{

digitalWrite(trigger,LOW);

delayMicroseconds(2);

digitalWrite(trigger,HIGH);

delayMicroseconds(2);

digitalWrite(trigger,LOW);

delayMicroseconds(2);

long microseconds=pulseIn(echo,HIGH,100000);

return microseconds ;

}

void setup() {

pinMode(echo,INPUT);

pinMode(trigger,OUTPUT);

Serial.begin(9600);

pinMode(ledRed, OUTPUT);

pinMode(ledOrange, OUTPUT);

pinMode(ledGreen, OUTPUT);

pinMode(pedRed, OUTPUT);

pinMode(pedGreen, OUTPUT);

pinMode(ledRedB, OUTPUT);

pinMode(ledOrangeB, OUTPUT);

pinMode(ledGreenB, OUTPUT);

pinMode(pedRedB, OUTPUT);

pinMode(pedGreenB, OUTPUT);

//ΕΔΩ ΕΙΝΑΙ ΤΟ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑ ΓΙΑ ΦΑΝΑΡΙΑ ΔΥΟ ΚΑΘΕΤΩΝ ΔΡΟΜΩΝ ΠΟΥ ΕΡΓΑΖΟΝΤΑΙ ΣΥΓΧΡΟΝΙΣΜΕΝΑ (ΣΤΟ void loop εχει προσαρμοστει ωστε εαν ανιχνευεται υπερηχος να δινεται φαναρι πρασινο προτεραιοτητας στο ασθενοφορο για 100 sec

//κοκκινο για 3 δευτ

//digitalWrite(ledRed, HIGH);

//digitalWrite(ledOrange, LOW);

//digitalWrite(ledGreen, LOW);

//digitalWrite(pedRed, LOW);

//digitalWrite(pedGreen, HIGH);

//digitalWrite(ledRedB, LOW);

//digitalWrite(ledOrangeB, LOW);

//digitalWrite(ledGreenB, HIGH);

//digitalWrite(pedRedB, HIGH);

//digitalWrite(pedGreenB, LOW);

//delay(3000);

// κόκκινο στους πεζούς, περιμένω για 1 δευτερόλεπτο πριν δώσω πράσινο στα αμάξια

//digitalWrite(pedRed, HIGH);

//digitalWrite(pedGreen, LOW);

//digitalWrite(ledRed, HIGH);

//digitalWrite(ledOrange, LOW);

//digitalWrite(ledGreen, LOW);

//digitalWrite(ledRedB, LOW);

//digitalWrite(ledOrangeB, HIGH);

//digitalWrite(ledGreenB, LOW);

//digitalWrite(pedRedB, HIGH);

//digitalWrite(pedGreenB, LOW);

//delay(1000);

// πράσινο κυκλοφορίας για 5 δευτερόλεπτα

//digitalWrite(ledRed, LOW);

//digitalWrite(ledOrange, LOW);

//digitalWrite(ledGreen, HIGH);

//digitalWrite(ledRedB, HIGH);

//igitalWrite(ledOrangeB, LOW);

//digitalWrite(ledGreenB, LOW);

//digitalWrite(pedRed, HIGH);

//digitalWrite(pedGreen, LOW);

//digitalWrite(pedRedB, LOW);

//digitalWrite(pedGreenB, HIGH);

//delay(5000);

// πορτοκαλί για 1 δευτερόλεπτο

//digitalWrite(pedRed, HIGH);

//digitalWrite(pedGreen, LOW);

//digitalWrite(ledRed, LOW);

//digitalWrite(ledOrange, HIGH);

//digitalWrite(ledGreen, LOW);

//digitalWrite(pedRedB, HIGH);

//digitalWrite(pedGreenB, LOW);

//digitalWrite(ledRedB, HIGH);

//digitalWrite(ledOrangeB, LOW);

//digitalWrite(ledGreenB, LOW);

//delay(1000);

}

void loop() {

//?Serial.println(TP\_init());

while (TP\_init()>= 5){ // Αν ανιχνευτει υπερηχος κάνε:

digitalWrite(ledRed, LOW);

digitalWrite(ledOrange, LOW);

digitalWrite(ledGreen, HIGH);

digitalWrite(ledRedB, HIGH);

digitalWrite(ledOrangeB, LOW);

digitalWrite(ledGreenB, LOW);

digitalWrite(pedRed, HIGH);

digitalWrite(pedGreen, LOW);

digitalWrite(pedRedB, LOW);

digitalWrite(pedGreenB, HIGH);

delay(100000); //καθυστερησε 100 sec

}

//? Serial.println(TP\_init());

if ( TP\_init()<= 5 || TP\_init() >=29930 ) { // Αν ο δεν ανιχνευτει υπερηχος

// κόκκινο για 3 δευτερόλεπτα, πράσινο στους πεζούς

start\_time=millis(); // Βάλε στην start\_time την τιμή της millis()

while (millis() - start\_time < 3000) { // Εφόσον δεν πέρασαν 3 δευτ κάνε:

digitalWrite(ledRed, HIGH);

digitalWrite(ledOrange, LOW);

digitalWrite(ledGreen, LOW);

digitalWrite(pedRed, LOW);

digitalWrite(pedGreen, HIGH);

digitalWrite(ledRedB, LOW);

digitalWrite(ledOrangeB, LOW);

digitalWrite(ledGreenB, HIGH);

digitalWrite(pedRedB, HIGH);

digitalWrite(pedGreenB, LOW);}}

else {

start\_time=millis(); // Βάλε στην start\_time την τιμή της millis()

while (millis() - start\_time < 100000) { // Εφόσον δεν πέρασαν 100 δευτ κάνε:

// πράσινο κυκλοφορίας για το ασθενοφορο

digitalWrite(ledRed, LOW);

digitalWrite(ledOrange, LOW);

digitalWrite(ledGreen, HIGH);

digitalWrite(ledRedB, HIGH);

digitalWrite(ledOrangeB, LOW);

digitalWrite(ledGreenB, LOW);

digitalWrite(pedRed, HIGH);

digitalWrite(pedGreen, LOW);

digitalWrite(pedRedB, LOW);

digitalWrite(pedGreenB, HIGH);

}}

if ( TP\_init()<= 5 || TP\_init() >=29930 ) { // Αν ο δεν ανιχνευτει υπερηχος

// κόκκινο στους πεζούς, περιμένω για 1 δευτερόλεπτο πριν δώσω πράσινο στα αμάξια

start\_time=millis();

while (millis() - start\_time < 1000) { // Εφόσον δεν πέρασαν 1 δευτ κάνε:

digitalWrite(pedRed, HIGH);

digitalWrite(pedGreen, LOW);

digitalWrite(ledRed, HIGH);

digitalWrite(ledOrange, LOW);

digitalWrite(ledGreen, LOW);

digitalWrite(ledRedB, LOW);

digitalWrite(ledOrangeB, HIGH);

digitalWrite(ledGreenB, LOW);

digitalWrite(pedRedB, HIGH);

digitalWrite(pedGreenB, LOW); }}

else {

start\_time=millis(); // Βάλε στην start\_time την τιμή της millis()

while (millis() - start\_time < 100000) { // Εφόσον δεν πέρασαν 100 δευτ κάνε:

// πράσινο κυκλοφορίας για το ασθενοφορο

digitalWrite(ledRed, LOW);

digitalWrite(ledOrange, LOW);

digitalWrite(ledGreen, HIGH);

digitalWrite(ledRedB, HIGH);

digitalWrite(ledOrangeB, LOW);

digitalWrite(ledGreenB, LOW);

digitalWrite(pedRed, HIGH);

digitalWrite(pedGreen, LOW);

digitalWrite(pedRedB, LOW);

digitalWrite(pedGreenB, HIGH);

}}

if ( TP\_init()<= 5 || TP\_init() >=29930 ) {

// πράσινο κυκλοφορίας για 5 δευτερόλεπτα

start\_time=millis();

while (millis() - start\_time < 5000) { // Εφόσον δεν πέρασαν 5 δευτ κάνε:

digitalWrite(ledRed, LOW);

digitalWrite(ledOrange, LOW);

digitalWrite(ledGreen, HIGH);

digitalWrite(ledRedB, HIGH);

digitalWrite(ledOrangeB, LOW);

digitalWrite(ledGreenB, LOW);

digitalWrite(pedRed, HIGH);

digitalWrite(pedGreen, LOW);

digitalWrite(pedRedB, LOW);

digitalWrite(pedGreenB, HIGH);}}

else{

// πράσινο κυκλοφορίας για το ασθενοφορο

start\_time=millis(); // Βάλε στην start\_time την τιμή της millis()

while (millis() - start\_time < 100000) { // Εφόσον δεν πέρασαν 100 δευτ κάνε:

digitalWrite(ledRed, LOW);

digitalWrite(ledOrange, LOW);

digitalWrite(ledGreen, HIGH);

digitalWrite(ledRedB, HIGH);

digitalWrite(ledOrangeB, LOW);

digitalWrite(ledGreenB, LOW);

digitalWrite(pedRed, HIGH);

digitalWrite(pedGreen, LOW);

digitalWrite(pedRedB, LOW);

digitalWrite(pedGreenB, HIGH);

}}

if ( TP\_init()<= 5 || TP\_init() >=29930 ) {

// πορτοκαλί για 1 δευτερόλεπτο

start\_time=millis();

while (millis() - start\_time < 1000) { // Εφόσον δεν πέρασαν 1 δευτ κάνε:

digitalWrite(pedRed, HIGH);

digitalWrite(pedGreen, LOW);

digitalWrite(ledRed, LOW);

digitalWrite(ledOrange, HIGH);

digitalWrite(ledGreen, LOW);

digitalWrite(pedRedB, HIGH);

digitalWrite(pedGreenB, LOW);

digitalWrite(ledRedB, HIGH);

digitalWrite(ledOrangeB, LOW);

digitalWrite(ledGreenB, LOW);}}

else {

// πράσινο κυκλοφορίας για το ασθενοφορο

start\_time=millis(); // Βάλε στην start\_time την τιμή της millis()

while (millis() - start\_time < 100000) { // Εφόσον δεν πέρασαν 100 δευτ κάνε:

digitalWrite(ledRed, LOW);

digitalWrite(ledOrange, LOW);

digitalWrite(ledGreen, HIGH);

digitalWrite(ledRedB, HIGH);

digitalWrite(ledOrangeB, LOW);

digitalWrite(ledGreenB, LOW);

digitalWrite(pedRed, HIGH);

digitalWrite(pedGreen, LOW);

digitalWrite(pedRedB, LOW);

digitalWrite(pedGreenB, HIGH);

}

}

}

Β) // I2C LCD screen demo

//Compatible with the Arduino IDE 1.0

//Library version:1.1

#include <Wire.h>

#include <LiquidCrystal\_I2C.h>

LiquidCrystal\_I2C lcd(0x27,16 ,2);

#define echo 12

#define trigger 13

#include <Servo.h> // Συμπερίλαβε τη βιβλιοθήκη του σέρβο

Servo myservo; // Δημιούργησε ένα αντικείμενο τύπου Servo

int s=1; // Το βήμα (μοίρες) που θα αυξάνουμε τη θέση του σέρβο σε κάθε επανάληψη

const int LDR=A0;

int input=0;

int brightness=0;

const int CityLIGHTSA=5;

const int CityLIGHTSB=3;

long TP\_init() //ΤΟ CONTROL-ΔΕΚΤΗΣ ΠΟΥ ΘΑ ΕΛΕΓΧΕΙ ΤΗΝ ΠΑΡΑΛΑΒΗ Ή ΟΧΙ ΤΟΥ ΣΗΜΑΤΟΣ-ΠΟΙΟ ΚΑΤΩ ΦΑΙΝΕΤΑΙ ΟΤΑΝ ΧΡΗΣΙΜΟΠΟΙΗΤΑΙ

{

digitalWrite(trigger,LOW);

delayMicroseconds(2);

digitalWrite(trigger,HIGH);

delayMicroseconds(2);

digitalWrite(trigger,LOW);

delayMicroseconds(2);

long microseconds=pulseIn(echo,HIGH,100000);

return microseconds ;

}

void setup()

{

pinMode(CityLIGHTSA,OUTPUT); //LIGHTSA AND B ΣΤΑΔΙΑΚΟΣ ΦΩΤΙΣΜΟΣ ΠΟΛΗΣ

pinMode(CityLIGHTSB,OUTPUT);

pinMode(trigger, OUTPUT);

pinMode(echo, INPUT);

Serial.begin(9600);

lcd.init(); // initialize the lcd

// Print a message to the LCD.

lcd.backlight();

lcd.setCursor(0,0);

myservo.attach(9); // Σχετίζει το σερβο με το πιν 9

myservo.write(0); // Γύρισε τον άξονα του servo στην τιμή 0

delay(15); // Περίμενε λίγο για να γυρίσει το servo στην τιμή που θέλουμε

}

void loop()

{

myservo.write(0); // Γύρισε τον άξονα του servo στην τιμή 0

delay(4500); // Περίμενε λίγο για να γυρίσει το servo στην τιμή που θέλουμε

input = analogRead(LDR);

brightness = map(input,100,1023,0,255); //ΣΤΑΔΙΑΚΟΣ ΦΩΤΙΣΜΟΣ ΠΟΛΗΣ ΑΝΤΙΣΤΡΟΦΩΣ ΑΝΑΛΟΓΗ ΤΗΣ ΕΞΩΤΕΡΙΚΗΣ ΦΩΤΕΙΝΟΤΗΤΑΣ

analogWrite(CityLIGHTSA,brightness);

analogWrite(CityLIGHTSB,brightness);

Serial.println(TP\_init());

//ΑΝ ΑΝΙΧΝΕΥΤΕΙ ΥΠΕΡΗΧΟΣ ΚΑΝΕ

if ( TP\_init()>=10) {

myservo.write(110); // Γύρισε τον άξονα του servo στην τιμή 110-άνοιξε την μπάρα

delay(25);

lcd.setCursor(0,0);

lcd.print("AMBULANCE DETECT");

lcd.setCursor(0,1);

lcd.print(" DOORS OPEN!!! ");

delay(40000);

}

else {

lcd.setCursor(0,0);

lcd.print(" NO AMBULANCE! ");

lcd.setCursor(0,1);

lcd.print(" DOORS CLOSED ");

myservo.write(0); // Γύρισε τον άξονα του servo στην τιμή 0-κλεισε την μπαρα

delay(4500);

}

// τα παρακατω ειναι για τον έλεγχο παραλαβης υπερηχου,ldr,φωτεινοτητας

Serial.println(TP\_init());

Serial.println(input);

Serial.println(brightness);

}

Γ)

Ο πομπός

#define TRIGGERPIN 8

#define ECHOPIN 9

void setup() {

pinMode(TRIGGERPIN,OUTPUT);

pinMode(ECHOPIN,INPUT);

}

void loop() {

digitalWrite(TRIGGERPIN,LOW);

delayMicroseconds(1);

digitalWrite(TRIGGERPIN,HIGH);

delayMicroseconds(10);

digitalWrite(TRIGGERPIN,LOW);

delayMicroseconds(1);

}

Ά ΟΜΑΔΑ: