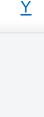
### 1. מטרת הפרויקט ואופן הפעלת המערכת

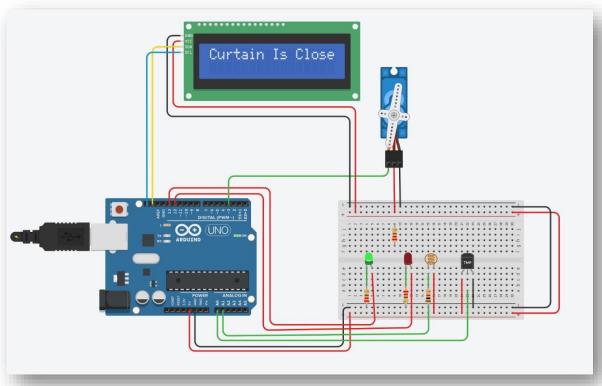
מטרת הפרויקט ליצור בית חכם שבתוכה קימת מערכת השולטת על פתיחה וסגירה של וילון חכם, כאשר סיבוב המנוע יגדיר את פתיחת הווילון וסגירת הווילון באופן אוטומטי.

הלוגיקה של פעולת המערכת תוכננה כך שכאשר המשתמש מפעיל את התוכנית וחיישן הטמפ' ירגיש טמפ' גבוהה (הגדרנו טמפ' גבוהה כ- 27 מעלות), או שכאשר חיישן האור (photo resistor) יקלוט כמות אור גבוהה (הגדרנו כמות אור גבוהה כ-100 ) האות יעבור אל הסרבו ובהתאם הוא יסגור את הווילון או יפתח אותו לפי תנאים אלו בעת סגירת הווילון תדלק נורה אדומה ובעת פתיחת הווילון תדלק נורה ירוקה. כל חיווי האם הווילון פתוח או סגור יוצג על מסך הLCD על מנת שנוכל לקבל אינדיקציה.

#### 2. תיאור התכן

הפרויקט מומש באמצעות בקר ארדואינו מסוג אונו, הרכיבים בהם השתמשנו לפרויקט הינם: green, red :leds 2 ,temperature , photo resistor ,servo , LCD monitor. טבלה 1) נעשה בעזרת תכנת הסימולטור (Thinckercad). את התוכן ניתן לראות בסימולטור: https://www.tinkercad.com/things/dbcSkuCyKNz-powerfullappi/editel?sharecode=mbRsmMSuTTmlsbEt\_OHIDQSMqDntyvhEkBow6i6o4x





איור 1: שרטוט חשמלי של הפרויקט

טבלה 1 תיאור הפינים של הבקר

הפעלה	תצורה	שם משתנה	מספר הפין
חיישן לבדיקת הטמפרטורה – פועל בכל מהלך היום	INPUT	TEMP_SENSOR	4
חיישן לבדיקת כמות אור- פועל בכל מהלך היום	INPUT	PHOTO_SENSOR	A1
נורת לד אדומה- נדלקת כאשר הווילון נסגר	OUTPUT	RED_LED	12
נורת לד ירוקה- נדלקת כאשר הווילון נפתח	OUTPUT	GREEN_LED	13
מנוע הסרבו – על מנת להזין זוויות שונות למנוע	OUTPUT	SERVO	3

### 3. בדיקות ולידציה של המערכת

בשלב זה ביצענו שתי בדיקות ולידציה של המערכת, בדיקה אחת של החומרה לדרישות ובדיקה שניה של הלוגיקה של המערכת. הבדיקה הראשונה בוחנת את רמת הדיוק של חיישן הטמפרטורה מתאים לדרישות המערכת. ניקח שני חיישני טמפרטורה ונחשב את ההפרש בין התצפיות על מנת לבדוק את שגיאת המהימנות.

לכן ביצענו 10 מדידות של החישיני טמפרטורה. הטמפרטורות שהתקבלו ע"י החיישנים וההפרש ביניהם מפורטות בטבלה 2. בוצע מבחן t מזווג לבדיקה האם הפרש השגיאות הינו אפס.

> $H0: \mu d = 0$  $H1: \mu d \neq 0$

השערת האפס הינה שההפרש בין החיישנים הינה 0, כלומר אין שגיאה.

השערה האלטרנטיבית שההפרש לא שווה ל0.

טבלה 2 – בדיקה סטטיסטית

		31.00	, 000 mp 12 2 m20
הפרש הטמפ' –	טמפ' החיישן 2	טמפ' החיישן 1	מספר בדיקה
שגיאה אבסולוטית			
0.19	23.44	23.25	1
0.19	23.44	23.25	2
0.31	23.5	23.19	3
0.5	23.94	23.44	4
0.56	24	23.44	5
0.94	24.44	23.5	6
0.81	24.31	23.5	7
0.13	23.25	23.12	8
0.19	23.31	23.12	9
0.18	23.37	23.19	10

ניתן לראות כי קיבלנו עפ"י תוצאות המבחן שלא נדחה את השערת ה0 ברמת מובהקות של 5% ערך הסקנו כי חיישן הטמפרטורה שלנו מדויק. v value, ובהתאם לכך הסקנו כי חיישן הטמפרטורה שלנו מדויק.

עבור בדיקת הלוגיקה של המערכת נבצע 8 בדיקות (4 בדיקות מסוג א ו4 בדיקות מסוג ב ) חשוב לציין כי בבדיקות אלה אנחנו בודקים את השפעת חיישן הטמפ' בלבד.

- א. מעבר בין טמפ' נמוכה לטמפ' גבוהה
  - ב. מעבר מטמפ' גבוה לטמפ' נמוכה

טבלה 3 -בדיקה לוגית

			•
תגובת המערכת	טמפ' אחרי	טמפ' לפני	סוג בדיקה
בוצע כנדרש	27.86	23.34	1א
בוצע כנדרש	28.5	21.12	2א
בוצע כנדרש	28.24	22.32	3א
בוצע כנדרש	27.64	25.56	4א
בוצע כנדרש	26.81	28.55	ב1
בוצע כנדרש	26.83	29.13	ב2
בוצע כנדרש	25.43	30.26	ב3
בוצע כנדרש	25.18	29.42	4ב

## 4. <u>סיכום</u>

פותחה מערכת חכמה לפתיחה וסגירת וילונות הבית בהתאם לטמפ' ורמת האור בבית. חיישן הטמפ' של המערכת נבחן ונמצא מתאים לדרישות. המערכת פעלה כשורה בין המעברים מטמפ' נמוכה לבין טמפ' גבוהה. להמשך הפיתוח מומלץ לבחון חיבור לתוכנה כגון אלקסה.

#### נספחים

# מבחן T מזווג:

Two Sample for Means	est: Paired	t-1
	Variable 1	Variable 2
Mean	23.3	23.7
Variance	0.023688889	0.189556
Observations	10	10
Pearson Correlation	0.963535592	
Hypothesized Mean Difference	0	33
df	9	
t Stat	-4.361474185	3
P(T<=t) one-tail	0.000909776	
t Critical one-tail	1.833112933	12
P(T<=t) two-tail	0.001819551	
t Critical two-tail	2.262157163	8.7

```
//C++ code
#include <Servo.h>
#include <LiquidCrystal_I2C.h>
#include <OneWire.h>
#include <DallasTemperature.h>
LiquidCrystal_I2C lcd_1(0x27, 16, 2);
#define RED_LED_PIN 12
#define GREEN_LED_PIN 13
#define SERVO_PIN 3
#define PHOTO_SENSOR_PIN A1
#define ONE WIRE BUS 4
OneWire oneWire(ONE_WIRE_BUS);
bool once= false:
bool twice = false:
int sensorValue = 0;
int threshold = 100;
Servo myservo;
DallasTemperature sensors(&oneWire);
void setup() // set up the system
}
      lcd_1.init;()
  lcd_1.begin;(17,2)
  lcd_1.backlight;()
      pinMode(PHOTO_SENSOR_PIN, INPUT);
      pinMode(GREEN_LED_PIN,OUTPUT);
  pinMode(RED_LED_PIN,OUTPUT);
  myservo.attach(SERVO_PIN);
      Serial.begin;(9600)
  sensors.begin;()
void loop()
 sensors.requestTemperatures;()
 sensorValue = analogRead(PHOTO_SENSOR_PIN);
```

```
if(sensorValue < threshold || sensors.getTempCByIndex(0) > 27) // if that
checks the temp and the resist from the light
}
  light_led(GREEN_LED_PIN,0);
  light_led(RED_LED_PIN,255);
  if(!once)// if that make sure the state of the curtain
}
    lcd print("Closed");
    once = true;
    twice = false;
    rotate;(0)
    Serial.println(sensors.getTempCByIndex(0));
{
 else
  light_led(GREEN_LED_PIN,255);
  light_led(RED_LED_PIN,0);
  if(!twice)// if that make sure the state of the curtain
}
    lcd_print("Open");
    twice = true;
    once = false;
    rotate;(180)
    Serial.println(sensors.getTempCByIndex(0));
{
{
void rotate(int speed) // function that sets the speed to the servo
    myservo.write(speed);
          delay ;(900)
    myservo.write;(90)
{
void lcd_print(String state){ // function that prints to the lcd screen
  lcd 1.clear;()
  lcd_1.setCursor(0, 0); // Set cursor to first column of first row
        lcd_1.print("Curtain Is");
        lcd_1.setCursor(0, 1); // Set cursor to first column of second row
        lcd_1.print(state);
{
```

```
void light_led(int port , int power) // function that sets a light power to the led
}
digitalWrite(port, power);
{
```

## הוראות מפעיל:

- 1. חבר את הכבל הייעודי למחשב על מנת להפעיל את הבקר.
- 2. תן למערכת לרוץ, כאשר הטמפ' גבוהה או עוצמת ההארה גבוהה מנוע הסרבו מתחיל להסתובב והווילון נסגר, נורה אדומה דולקת.
- 3. כאשר המדדים תקינים מנוע הסרבו יפעל על מנת לפתוח את הווילון, נורה ירוקה נדלקת.
  - 4. צפה בחיווי שהמסך LCD נותן על מנת לקבל אינדיקציה האם הווילון פתוח או סגור.