

PIGGY BANK

Durbalau Radu-Andrei 336CC

- Proiectul reprezinta implementarea unei pusculite inteligente cu 2 senzori diferiti :
 - Senzor Ultrasonic (proximitate)
 - Senzor PIR (senzor de miscare)
- Mediile de dezvoltare : Arduino IDE & Tinkercad
- Biblioteci externe folosite :
 - Servo.h pentru servomotor
- Detalii despre implementare :

Pentru realizarea pusculitei am folosit 2 senzori : un senzor PIR si unul ultrasonic care au urmatoarele caracteristici :

 1. Daca sunt mai aproape de 30 de cm de senzorul ultrasonic, acesta se activeaza.
 2. Daca sunt la o distanta de aproximativ 5 cm de senzorul PIR si acesta detecteaza miscare, se activeaza.

De asemenea cand sunetul enervant e pornit, in permanenta va fi aprins ledul din lateralul pusculitei si poate fi modificat sunetul cu ajutorul potentiometrului prin rotire.

Cand se activeaza servomotorul, acesta se va roti la 90 de grade si dupa un delay de o secunda revine la pozitia initiala.