

ДОДАТОК А
Програмне забезпечення мікроконтролера Arduino Uno

```

#include <Servo.h> // Бібліотека сервопривода;

const int pirPin = 3; // Пін підключення датчику руху;
const int servoPin = 2; // Пін підключення сервопривіда;
int val = 0;
int pos = 90;

Servo ServoPruvid; // Створення об'єкта класу Servo;

void setup(){
  Serial.begin(2000); // Зв'язок з контролером;
  pinMode(LED_BUILTIN, OUTPUT);
  pinMode(pirPin, INPUT); // Підключення PIR датчику руху до
виходу D3;
  ServoPruvid.attach(2); // Підключення сервоприводу до
виходу D2;
}

void loop(){
  val = digitalRead(pirPin); // Фіксація значення з датчику;
  if (val == HIGH) // Фіксується рух;
  {Serial.println("http://192.168.1.109/");

  digitalWrite(LED_BUILTIN, HIGH); // Вмикання світлодіоду
на платі
  delay(1000); // Затримка мигання
  digitalWrite(LED_BUILTIN, LOW); // Вимикання
світлодіоду на платі
  delay(1000); // Затримка мигання

  for (int pos = 90; pos >= 45; pos -= 1) {
    ServoPruvid.write(pos); // Поворот сервоприводу проти
годинникової стрілки;
    delay(15);} // Затримка для плавності руху;

```

```

        digitalWrite(LED_BUILTIN, HIGH); // Вмикання світлодіоду
на платі
        delay(1000); // Затримка мигання
        digitalWrite(LED_BUILTIN, LOW); // Вимикання
світлодіоду на платі
        delay(1000); // Затримка мигання

        for (int pos = 45; pos <= 135; pos += 1) {
            ServoPruvid.write(pos); // Поворот сервоприводу по
годинниковій стрільці;
            delay(15);} // Затримка для плавності руху;
            delay(2000); // Затримка повороту;

        digitalWrite(LED_BUILTIN, HIGH); // Вмикання світлодіоду
на платі
        delay(1000); // Затримка мигання
        digitalWrite(LED_BUILTIN, LOW); // Вимикання
світлодіоду на платі
        delay(1000); // Затримка мигання

        for (int pos = 135; pos >= 45; pos -= 1) {
            ServoPruvid.write(pos); // Поворот сервоприводу проти
годинникової стрілки;
            delay(15);} // Затримка для плавності руху;
            delay(2000);

        digitalWrite(LED_BUILTIN, HIGH); // Вмикання світлодіоду
на платі
        delay(1000); // Затримка мигання
        digitalWrite(LED_BUILTIN, LOW); // Вимикання
світлодіоду на платі
        delay(1000); // Затримка мигання

    }
    else //Відсутній рух;

```

```
{  
    for (int pos = 90; pos <= 90; pos += 1) {  
        ServoPruvid.write(pos); // Поворот сервоприводу проти  
годинникової стрілки;  
        delay(15);} // Затримка для плавності руху;  
        digitalWrite(LED_BUILTIN, LOW);  
    }  
    delay(3000); //  
}
```

ДОДАТОК Б
Демонстраційно-графічний матеріал

