

ДОДАТОК А
Код програми

```
#define MOTOR_PIN 5
#define DIR_PIN 6
#define SENSOR_D1 2
#define SENSOR_D2 3
#define SENSOR_D3 4

void setup() {
  Serial.begin(115200);

  pinMode(MOTOR_PIN, OUTPUT);
  pinMode(DIR_PIN, OUTPUT);
  pinMode(SENSOR_D1, INPUT);
  pinMode(SENSOR_D2, INPUT);
  pinMode(SENSOR_D3, INPUT);

  digitalWrite(MOTOR_PIN, LOW); // Вимкнути двигун на початку
  digitalWrite(DIR_PIN, LOW);
}

void loop() {
  if (Serial.available() > 0) {
    String command = Serial.readStringUntil('\n');
    command.trim();

    if (command.startsWith("DIR=")) {
      int direction = command.substring(4).toInt();
      if (direction == 1) {
        // Пряма видача
        Serial.println("Пряма видача");
      }
    }
  }
}
```

```

digitalWrite(DIR_PIN, LOW);
digitalWrite(MOTOR_PIN, HIGH); // Увімкнути двигун

// Чекає спрацьовування датчика D3
while (digitalRead(SENSOR_D3) == LOW) {}
// Чекає вимкнення датчика D3
while (digitalRead(SENSOR_D3) == HIGH) {}

digitalWrite(MOTOR_PIN, LOW); // Вимкнути двигун
Serial.println("Видача завершена");
} else if (direction == -1) {
// Зворотна видача
Serial.println("Зворотна видача");
digitalWrite(DIR_PIN, HIGH);
digitalWrite(MOTOR_PIN, HIGH); // Увімкнути двигун у
зворотному напрямку

// Чекає спрацьовування датчика D1
while (digitalRead(SENSOR_D1) == LOW) {}
// Чекає вимкнення датчика D1
while (digitalRead(SENSOR_D1) == HIGH) {}

digitalWrite(MOTOR_PIN, LOW); // Вимкнути двигун
Serial.println("Видача завершена");
} else {
Serial.println("Невідомий напрямок");
}
} else {
Serial.println("Невідома команда");
}
}

```

}
}

ДОДАТОК Б
Демонстраційний матеріал

