

LK-PIR

Inhaltsverzeichnis

1 Bild	1
2 Technische Daten / Kurzbeschreibung	1
3 Codebeispiel Arduino	1
4 Codebeispiel Raspberry	2
5 Downloads	2

Bild



Technische Daten / Kurzbeschreibung

Linker Kit Platine mit einem IR Bewegungsmelder. 120° Erfassungswinkel. Reichweite bis zu 6 Meter.

Codebeispiel Arduino

```
#define PIR_MOTION_SENSOR 2 //PIN für den PIR-Sensor
#define LED 13 //PIN für die LED Ausgabe
int sensorValue;

void setup()
{
  // Pininitialisierung
  pinMode(PIR_MOTION_SENSOR, INPUT);
}
```

LK-PIR

```

        pinMode(LED,OUTPUT);
    }

    void loop()
    {
        sensorValue = digitalRead(PIR_MOTION_SENSOR);
        if(sensorValue == HIGH)
        {
            digitalWrite(LED,HIGH);
        }
        else
        {
            digitalWrite(LED,LOW);
        }
    }
}

```

Codebeispiel Raspberry

```

import RPi.GPIO as GPIO
import time

GPIO.setwarnings(False)
GPIO.setmode(GPIO.BCM)

#Initialisierung des PIR-Sensors auf PIN 12 und der LED auf PIN 15
PIR = 12
LED = 15
GPIO.setup(PIR, GPIO.IN)
GPIO.setup(LED, GPIO.OUT)

print "PIR-Sensor aktiv!"

def ausgabeFunktion(null):
    print("Bewegung erkannt")
    GPIO.output(LED,True)
    while (GPIO.input(PIR)):
        time.sleep(1)
    GPIO.output(LED,False)

#Ausfuehren der Ausgabefunktion beim Signalanstieg durch PIR-Sensor
GPIO.add_event_detect(PIR, GPIO.RISING, callback=ausgabeFunktion, bouncetime=100)

while True:
    time.sleep(1)

```

Downloads

Infos:

Englisch: [Datenblatt_Chipsatz_LK-PIR.pdf](#)