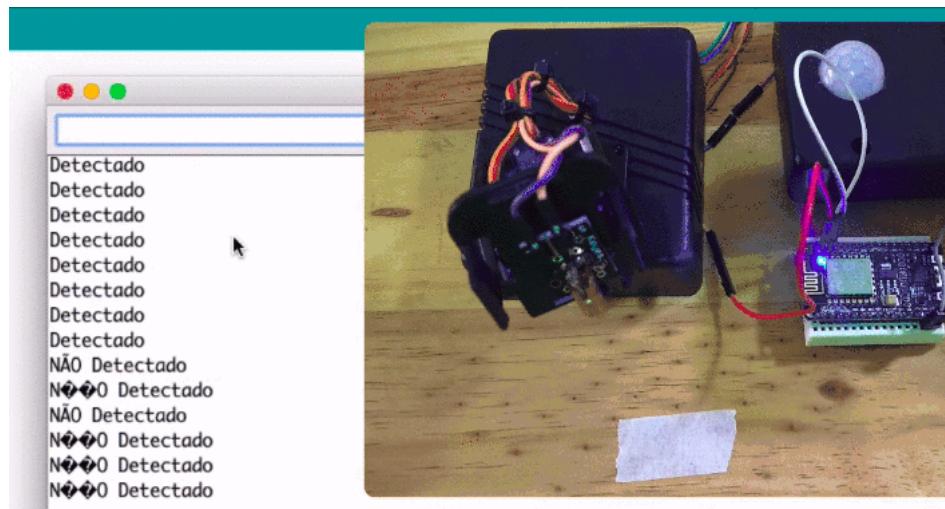


06

Testando presença

Transcrição

Após terminar a escrita do código e conectar o dispositivo devidamente, teremos o *laser* ligando e desligando conforme é detectada a presença na execução. Por estarmos próximo ao sensor, esse comportamento sofre uma certa interferência.



Observe bem a saída da serial, conforme a presença é detectada ou não, teremos uma mensagem sendo impressa na mesma. Como falamos anteriormente, usamos o modo *repeat trigger* para constantemente checar o *status* do sensor. Vamos trocar para *single trigger*?

Talvez você não note nenhuma diferença quando mudar o modo de operação, por quê? Lembra que nosso código está executando dentro de um *loop*? Isso fará com que a checagem do *status* esteja sempre acontecendo a cada iteração. Experimente mesmo assim! Depois volte para o modo de *repeat trigger*.

Com este passo finalizado, ficam faltando apenas ligarmos e integrarmos todos os componentes, otimizar alguns pontos do nosso código e também introduzir o uso do MQQT.

Uma dica sobre posicionamentos

É importante pensar sobre o posicionamento do produto final do nosso projeto, porque dependendo de como ele estiver posicionado, podemos ter interferências em seu funcionamento, por exemplo, o detector de presença.

Por isso, o ideal para este projeto é que o sensor fique direcionado para baixo em um ponto alto de onde ele estará funcionando, assim garantiremos que o *pet* ao passar por baixo do dispositivo, vai operar sem outras interferências.