long estadoledrojo = HIGH;

long estadoledambar = LOW;

long estadoledverde = LOW;

long tiempoinicial = 0;

unsigned long tiempoactual;

long intervalo5 = 5000;

long intervalo10 = 10000;

long intervalo15 = 15000;

long intervalo20= 20000;

long parpadeo = 1000;

int pinrojo = 13;

int pinambar = 12;

int pinverde = 11;

void setup() {

// put your setup code here, to run once:

pinMode (pinrojo, OUTPUT);

pinMode (pinambar, OUTPUT);

pinMode (pinverde, OUTPUT);

}

void loop() {

// put your main code here, to run repeatedly:

tiempoactual=millis ();

if(tiempoactual<15000) {

if (estadoledrojo==HIGH,tiempoactual-tiempoinicial>intervalo5) {

if (estadoledrojo==HIGH)

estadoledrojo=LOW;

}

if (estadoledrojo==LOW,tiempoactual-tiempoinicial>intervalo15) {

if (estadoledrojo==LOW)

estadoledrojo=HIGH;

}

digitalWrite (pinrojo,estadoledrojo);

tiempoactual= millis();

if (estadoledambar == LOW,tiempoactual-tiempoinicial>intervalo5){

if (estadoledambar==LOW)

estadoledambar=HIGH;

while (estadoledambar==HIGH)

{

digitalWrite(pinambar, HIGH);

tiempoinicial=4500;

digitalWrite(pinambar, LOW);

}

}

tiempoinicial=0;

if (estadoledambar ==HIGH,tiempoactual-tiempoinicial>intervalo10){

if (estadoledambar==HIGH)

estadoledambar=LOW;

}

digitalWrite (pinambar,estadoledambar);

tiempoactual=millis ();

if (estadoledverde==LOW,tiempoactual-tiempoinicial>intervalo10){

if (estadoledverde==LOW)

estadoledverde=HIGH;

if (estadoledverde==HIGH,tiempoactual-tiempoinicial>intervalo15){

if (estadoledverde==HIGH)

estadoledverde = LOW;

}

}

digitalWrite (pinverde,estadoledverde);

}

}