## Introducción

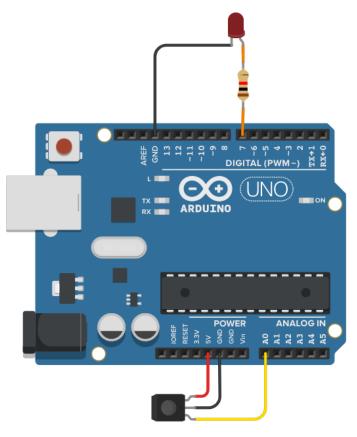
Cada una de las actividades va en incremento de su complejidad dado que se agregan nuevos elementos a los ya vistos en clases pasadas

## **Actividad**

Como en actividades pasadas se debe realizar una versión con aportes propios en base el siguiente ejemplo, siempre respetando los elementos incluidos, está permitido agregar nuevos elementos de ser necesario.

## Diagrama

En la siguiente captura permite visualizar el conexionado de los elementos para el ejemplo.





## Código

En el siguiente texto permite visualizar el código para el ejemplo.

```
#include <IRremote.h>
int RECV PIN = 14;
int IRData = 0;
int Led_Pin = 7;
int Led_Status = 0;
int Rel_Pin = 2;
int Rel_Status = 0;
bool test_mode = true;
IRrecv irrecv(RECV_PIN);
decode_results results;
void setup()
  Serial.begin(9600);
  pinMode(Led_Pin, OUTPUT);
  irrecv.enableIRIn();
}
void loop()
 if (irrecv.decode(&results))
    // Mostrar Lectura
    IRData = results.value;
    irrecv.resume();
    // Ver Valores
    if (test_mode == true)
      Serial.print("Datos: ");
      Serial.print(IRData, HEX);
      Serial.print(" {");
      Serial.print(IRData);
      Serial.println("}");
    }
    switch (IRData)
      case 2295:
        if (Led_Status == 0)
          Serial.println("Led Encendido");
          digitalWrite(Led_Pin, 1);
```

```
Led_Status = 1;
        }
        else
        {
          Serial.println("Led Apagado");
          digitalWrite(Led_Pin, 0);
          Led_Status = 0;
        }
      break;
      case -30601:
        if (Rel_Status == 0)
          Serial.println("Motor Encendido");
          digitalWrite(Rel_Pin, 1);
          Rel_Status = 1;
        }
        else
          Serial.println("Motor Apagado");
          digitalWrite(Rel_Pin, 0);
          Rel_Status = 0;
        }
      break;
      case 18615:
        Serial.println("Boton3");
      break;
      default:
        Serial.println("Boton No Permitido");
 }
}
```