

wind_breaker.py

```
1  import time
2  import RPi.GPIO as board    Import "RPi.GPIO" could not be resolved
3  import asyncio
4
5  breaker_pin = 17
6  board.setmode(board.BCM)
7  board.setup(breaker_pin, board.IN)
```

la începutul modului se importă librăriile necesare și se setează modul de placă și pinul utilizat pentru breaker-ul de laser

```
10  async def func(time_to_spend: int) → int:
11      start_time = time.time()
12      count, last = 0, board.input(breaker_pin)
13
14      while time.time() - time_to_spend ≤ start_time:
15          crt = board.input(breaker_pin)
16          if (crt ≠ last):
17              last = crt
18              count += 1
19
20      # print(board.input(breaker_pin))
21      # time.sleep(1)
22
23      return count
24
25  async def get_breaks(time_spent: int):
26      return await func(time_spent)
```

funcția `func()` numără numărul de întreruperi în numărul de secunde definit de `time_to_spend`, returnând în final numărul de întreruperi
funcția `get_breaks()` este un wrapper estetic pentru funcția `func()`