



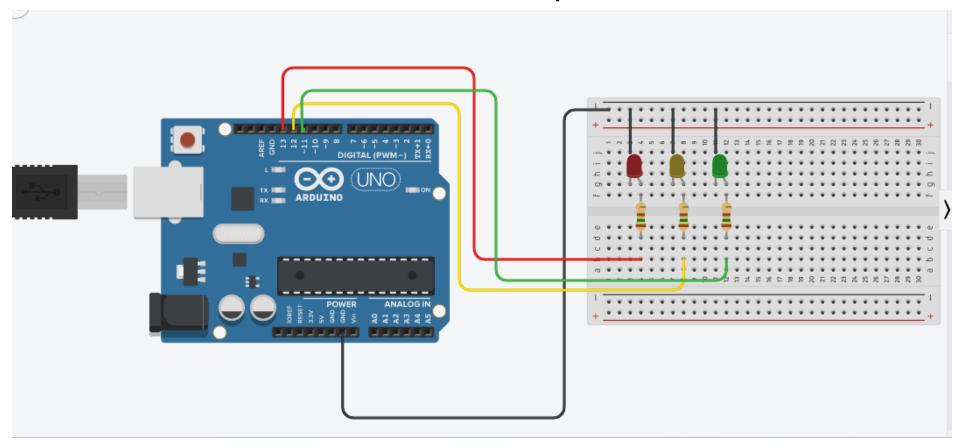
## Sistemas Embarcados

**Prof. Ederson Luiz Silva** 





• Vamos Construir um semáforo simples no tinkercad







```
    Código em linguagem C++

• // C++ code
void setup()
  pinMode(13, OUTPUT); // Led
 Vermelho

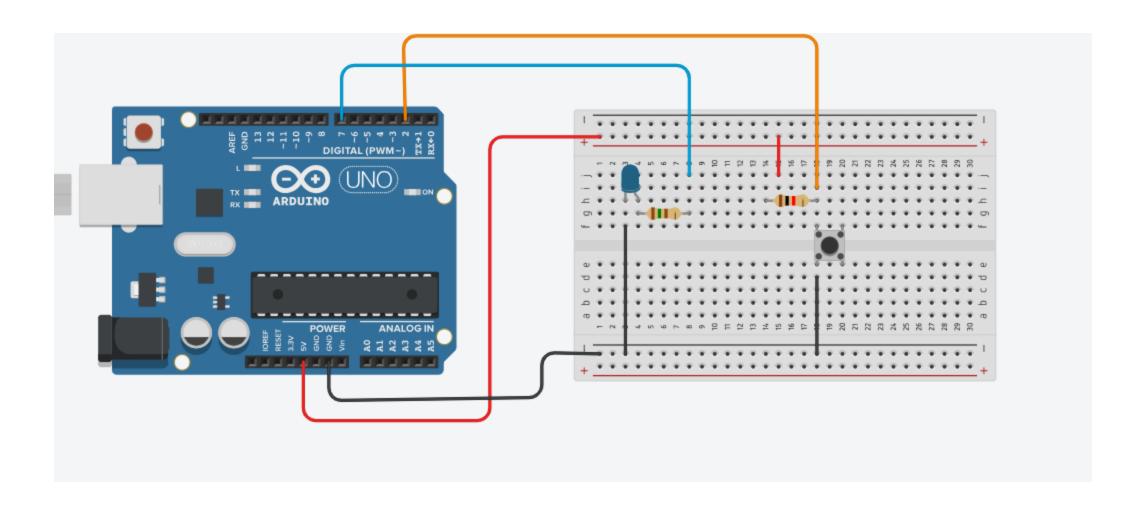
    pinMode(12, OUTPUT); // Led Amarelo

pinMode(11, OUTPUT); // Led Verde
```

```
void loop()
 digitalWrite(13, HIGH); // Led Vermelho
 delay(5000); // Wait for 1000
millisecond(s)
 digitalWrite(13, LOW); // Led Vermelho
 digitalWrite(12, HIGH); // Led Amarelo
 delay(3000); // 3 segundos
 digitalWrite(12, LOW); // Led Amarelo
 digitalWrite(11, HIGH); // Led Verde
 delay(6000); // 6 segundos
 digitalWrite(11, LOW); // Led Verde
```











```
1 // C++ code
 3 #define Led 7
 4 #define Chave 2
 6 void setup()
   pinMode(Led, OUTPUT);
   pinMode(Chave, INPUT);
10 }
11
12 void loop()
13
14
        if (digitalRead (Chave) == 0)
15
16
           digitalWrite(Led, HIGH);
17
18
        else
19
           digitalWrite(Led, LOW);
20
21
22
```





- Projeto de um semáforo no tinkercad
- 1 Placa arduino Uno
- 1 Placa de Ensaio
- 1 Resistor de 10 Ohms
- 1 Botão de ligar e desligar
- 2 Led's vermelho
- 2 Led's verde
- 1 Led Amarelo



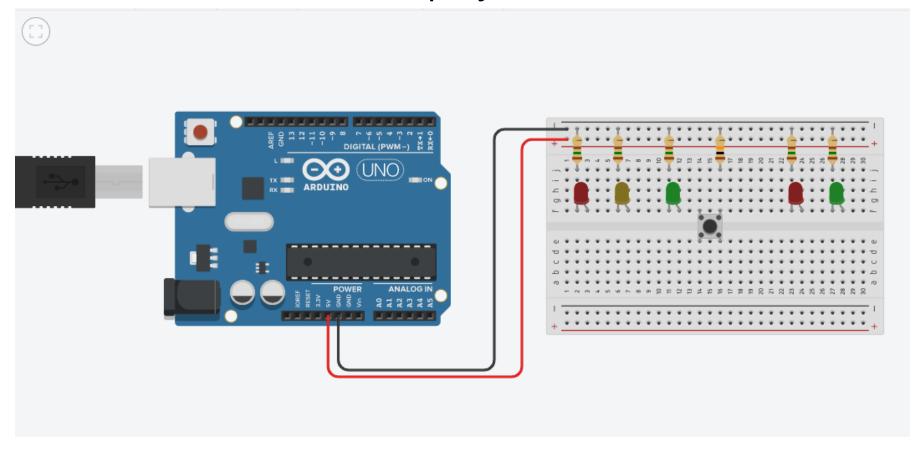


- Vamos utilizar a voltagem de 5 Volts na placa de Arduino.
- Nosso botão vai ficar entre as duas placas nas linhas 14 e 16.
- E o nosso resistor na linha 16 F no negativo.
- Vamos inserir o Led vermelho na coluna F linhas 2 e 3.
- Vamos inserir o Led amarelo na coluna F linhas 6 e 7.
- Vamos inserir o Led Verde na coluna F linhas 11 e 12.
- Vamos inserir o Led vermelho na coluna F linhas 23 e 24.
- Vamos inserir o Led Verde na coluna F linhas 27 e 28.
- E cada Led na saída negativa vai trabalhar com 150 Ohms.





• Olha como está ficando o nosso projeto.





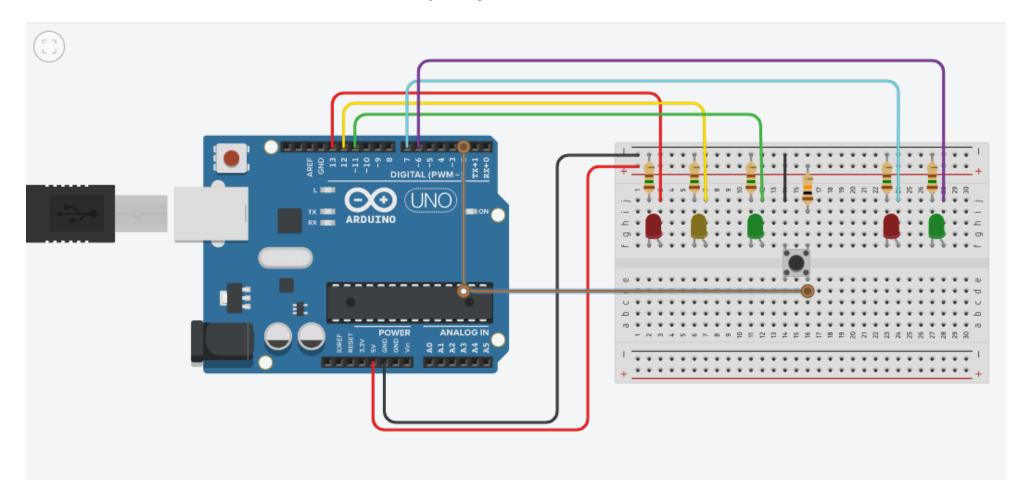


- Agora vamos conectar os nossos led's diretamente com a placa de arduino.
- As portas 13, 12, 11, 7 e 8 sempre com a perna do led anodo cada fio de uma cor para ajudar na hora da programação.
- E vamos aproveitar e ligar o nosso botão com um fio negativo na perna 1b e posteriormente o nosso 2a vamos conectar na placa do arduino na saída digital 2.





• Olha como vai ficar nosso projeto.







• Agora a nossa programação utilizando o tinkercad.



definir pino	7 🕶	como	BAIXO ▼	
definir pino	6 🕶	como	ALTO ▼	
aguardar	6 s	•		
definir pino	13 🕶	como	BAIXO ▼	
definir pino	11 🕶	como	ALTO ▼	
definir pino	6 🕶	como	BAIXO ▼	
definir pino	7 🕶	como	ALTO ▼	





```
    Linguagem C++

• // C++ code
void setup()
  pinMode(11, OUTPUT);
  pinMode(12, OUTPUT);
  pinMode(13, OUTPUT);
  pinMode(7, OUTPUT);
  pinMode(6, OUTPUT);
  pinMode(2, INPUT);
```

```
void loop()
{
  digitalWrite(11, HIGH);
  digitalWrite(12, LOW);
  digitalWrite(13, LOW);
  digitalWrite(7, HIGH);
  digitalWrite(6, LOW);
```

```
if (digitalRead(2) == 0) {
  digitalWrite(11, LOW);
  digitalWrite(12, HIGH);
  delay(2000); // Wait for
2000 millisecond(s)
  digitalWrite(12, LOW);
  digitalWrite(13, HIGH);
  delay(1000); // Wait for
1000 millisecond(s)
  digitalWrite(7, LOW);
  digitalWrite(6, HIGH);
  delay(6000); // Wait for
6000 millisecond(s)
  digitalWrite(13, LOW);
  digitalWrite(11, HIGH);
  digitalWrite(6, LOW);
  digitalWrite(7, HIGH);
```