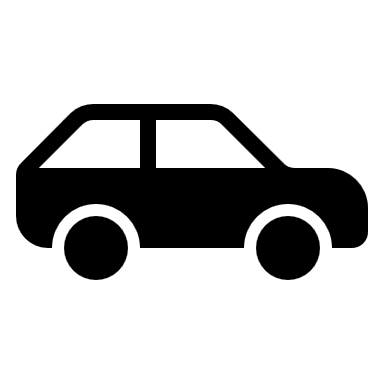
Existem alguns pontos que não estão muito claros para mim

1. O LDR foi usado como sensor de presença. E esse tipo de aplicação não é aconselhável, pois como o sensor irá captar a variação de luz no ambiente. Mesmo definindo um setpoint (histerese) via operacional o status fornecido por ele poderá ser errado em função da variação da luminosidade do ambiente
2. O sistema é composto por 3 placas. Mas não vi como a placa que monitora o status da vaga se comunica com o sistema tem apenas uma saída digital.
3. O sinal indicado no esquema como Arduino. Irá para um Arduino mesmo? Esse sinal seria para indicar o fim da liberação de um veiculo ?
4. Do jeito que esta você não consegue gerenciar mais que uma vaga.
5. Protoboard gera muito problema.

Sugestão: Placa padrão, Fios mais finos para conexão, Definir todos os conectores(headers) incluindo o da alimentação ,Fonte de 5v, Utilizar o 16F826 na placa de monitoração da vaga, Estabelece uma comunicação serial permitindo várias vagas, Usar led bicolor para facilitar a montagem. Utilizar os conversores analógico do Pic para ler o LDR. Dessa forma é possível parametrizar via software o ponto de acionamento. Conseguir mais 2 16F826. Com seria seria 3 vagas e a central. Utilizar soquestes no PIC para montagem da placa padrão.

Botão



Saída ??????

O status da vaga ???

Quem vai ler ????

Veículo liberado

**Arduino ????**

Ticket impresso.

Pode liberar o veículo.

Entrada

Placa 2

Saída

Placa 1

Vaga XX