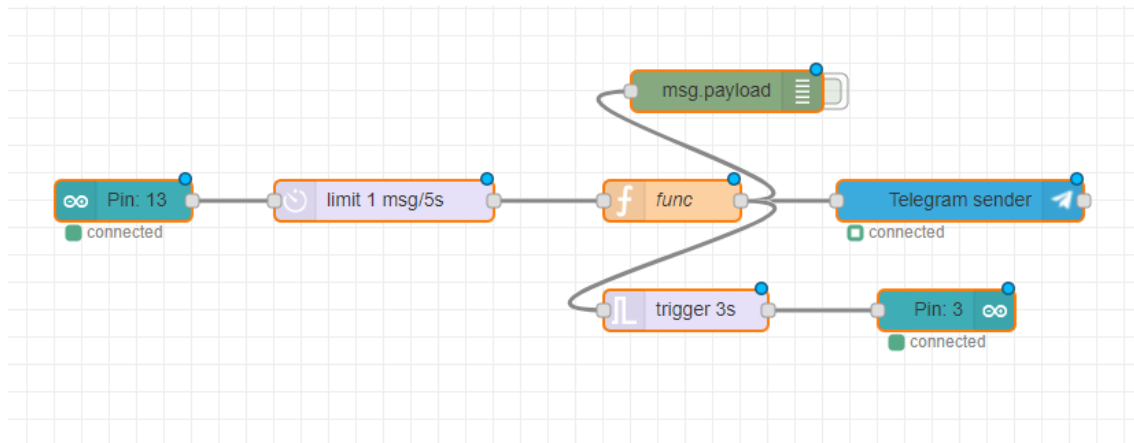


Documentação do Código

A programação para transmitir o sinal do sensor de palmas para enviar uma mensagem para o Telegram e ascender a lâmpada foi desenvolvida na plataforma Node Red:



1º - Este node é responsável por receber o impulso (boolean) do sensor de palmas que está conectado à porta 13 do Arduino Uno

2º - Node de Delay que atrasa cada mensagem/impulso passado pelo node de recebimento do Arduino. Isto é necessário para que haja um delay no envio de mensagens para o telegram do usuário.

3º - Se trata da função que irá configurar o conteúdo da mensagem à ser enviado pelo Telegram Node. Além do conteúdo da mensagem, esta função contém o Chat ID (necessário para o envio da mensagem), e o type do envio.

4º - Node responsável pelo envio da mensagem ao Telegram do usuário. Deve ser configurado com as informações do Bot (perfil automatico) configurado no Telegram instalado no celular do usuário. Recebe as informações como parâmetro do Function Node e envia a mensagem.

5º - Este node recebe o impulso do Function Node e envia uma mensagem (true) por três segundos para a porta 3 do Arduino, onde está conectado o Relé e após estes 3 segundos, envia outra mensagem (false), para que a porta seja desligada.

6º - Node de saída para a porta 3 do Arduino, responsável por enviar a mensagem para o Relé, onde está conectada a lâmpada.

