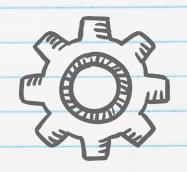


INFORMAÇÕES DO TRABALHO:

· Laboratório Escolhido: Lab 03



- · Alunos:
 - · Leonardo Barbosa de Farias 21850394
 - · Décio Carretta Netto 22004593

• Objetivo do Trabalho: Trabalhar alguns algoritmos para solução dos problemas relacionados à concorrência para o desenvolvimento de tempo real.

EXERCÍCIO 1:

Componentes: - Arduino

- 1 LED
- Resistor 220 ohm



Projeto no Tinker Cad











CÓDIGO:

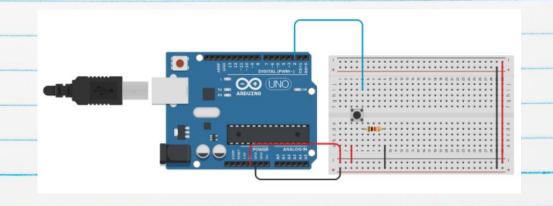
```
void setup() {
    pinMode(LED_BUILTIN, OUTPUT); // Inicializando LED
}
```

```
void loop() {
    digitalWrite(LED_BUILTIN, HIGH); // Ligando LED
    delay(1000); // Esperando por 1 segundo
    digitalWrite(LED_BUILTIN, LOW); // Desligando LED
    delay(1000); // Esperando por 1 segundo
}
```

EXERCÍCIO 2:

Componentes: - Arduino

- 1 Botão
- Resistor $1k\Omega$
- 1 Placa de Ensaio



Objetivo: Exibir estado do botão para Ligado(1) ou Desligado(0).

Projeto no TinkerCad



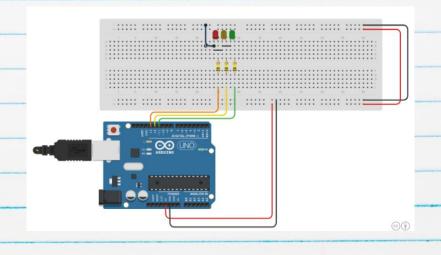
CÓDIGO:

```
int pushButton = 2; // Salvando ID do Botão (neste caso Botão ligado ao pin 2)
void setup() {
    Serial.begin(9600); // Inicializando Comunicação Serial em 9600 bits
    pinMode(pushButton, INPUT); // Disparando INPUT ao apertar botão
```

```
void loop() {
  int buttonState = digitalRead(pushButton); // Capturando estado do botão
  Serial.println(buttonState); // Printando estado do botão
  delay(1); // Adicionando delay entre leituras.
}
```

Componentes: - Arduino

- 3 LEDs
- 3 Resistores $1k\Omega$
- 1 Placa de Ensaio



Objetivo: Criar um Semáforo utilizando a biblioteca NilRTOS.

<u>Projeto no TinkerCad</u>



CÓDIGO:

```
1 // C++ code
definir pino 13 ▼ como ALTO ▼
                                           void setup()
aguardar 4
                                         5 pinMode(13, OUTPUT);
                                             pinMode (11, OUTPUT);
definir pino 13 ▼ como BAIXO ▼
                                             pinMode (12, OUTPUT);
                                         8
definir pino 11 ▼ como ALTO ▼
                                         9
                                           void loop()
aguardar 6
                                        11
                                        12
                                             digitalWrite(13, HIGH);
                                             delay(4000); // Wait for 4000 millisecond(s)
definir pino 11 ▼ como BAIXO ▼
                                        13
                                        14
                                              digitalWrite(13, LOW);
                                        15
                                             digitalWrite(11, HIGH);
definir pino 12 ▼ como ALTO ▼
                                        16
                                             delay(6000); // Wait for 6000 millisecond(s)
                                        17
                                             digitalWrite(11, LOW);
aquardar 2 s -
                                        18
                                             digitalWrite(12, HIGH);
                                        19
                                             delay(2000); // Wait for 2000 millisecond(s)
definir pino 12 ▼ como BAIXO ▼
                                        20
                                             digitalWrite(12, LOW);
                                        21 }
```