Proceso Automático del sistema

Este código lo utilizamos para hacer pruebas con los dispositivos implementados para crear la casa automática

#include <Servo.h>

Servo servo;

int led13=13;

int led12=12;

int led11=0;

int led10=10;

int led9=9;

int led8=8;

int estado=0;

int vlimite=295;

int PIR=4;

int ledPIR=3;

int pres =0;

void setup(){

Serial.begin(9600);

pinMode(led13,OUTPUT);

pinMode(led12,OUTPUT);

servo.attach(11);

pinMode(led10,OUTPUT);

pinMode(led9,OUTPUT);

pinMode(led8,OUTPUT);

pinMode(7,OUTPUT);

pinMode(PIR,INPUT);

pinMode(ledPIR,OUTPUT);

}

void loop(){

Serial.println(analogRead(A0));

Serial.println(digitalRead(PIR));

pres = digitalRead(PIR);

delay(50);

if(Serial.available()>0){

estado = Serial.read ();

}

if (estado =='1'){

digitalWrite(led13,HIGH);

}

if(estado == '2'){

digitalWrite(led13,LOW);

}

if (estado =='3'){

digitalWrite(led12,HIGH);

}

if(estado == '4'){

digitalWrite(led12,LOW);

}

if (estado =='5'){

servo.write(10);

delay(500);

}

if(estado == '6'){

servo.write(100);

delay(500);

}

if (estado =='7'){

digitalWrite(led10,HIGH);

}

if(estado == '8'){

digitalWrite(led10,LOW);

}

if (estado =='9'){

digitalWrite(led9,HIGH);

if (pres == HIGH){

digitalWrite(ledPIR,HIGH);

}

else{

digitalWrite(ledPIR,LOW);

}

}

if(estado == 'a'){

digitalWrite(led9,LOW);

digitalWrite(ledPIR,LOW);

}

if (estado =='b'){

digitalWrite(led8,HIGH);

if (analogRead(A0) > vlimite){

digitalWrite(7,HIGH);

}

}

if(estado == 'c'){

digitalWrite(led8,LOW);

digitalWrite(7,LOW);

}

}