#include <Servo.h>

#include <U8glib.h>

U8GLIB\_SSD1306\_128X64 u8g(U8G\_I2C\_OPT\_DEV\_0|U8G\_I2C\_OPT\_NO\_ACK|U8G\_I2C\_OPT\_FAST);

Servo servo\_9;

void setup(){

servo\_9.attach(9);

Serial.begin(9600);

pinMode(13, OUTPUT);

servo\_9.write(0);

delay(0);

digitalWrite(13,LOW);

pinMode(6, INPUT);

pinMode(5, INPUT);

u8g.firstPage();

do {

u8g.setFont(u8g\_font\_unifont);

} while( u8g.nextPage());

delay(1000);

pinMode(7, OUTPUT);

pinMode(3, INPUT);

pinMode(4, INPUT);

pinMode(2, INPUT);

}

void loop(){

// INICIA COM SERVO FECHADO E COM O MOTOR DESLIGADO

// LEITURA DO PIR E INFRAVERMELHO.

// TODOS EM NIVEL BAIXO

if (digitalRead(6) == HIGH && digitalRead(5) == LOW) {

// SAUDACAO

u8g.firstPage();

do {

u8g.setPrintPos(0,14);

u8g.print("SENAI");

u8g.setPrintPos(0,30);

u8g.print("");

u8g.setPrintPos(0,46);

u8g.print("LUIZ VARGA");

u8g.setPrintPos(0,62);

u8g.print("");

}

while( u8g.nextPage() );

delay(3000);

while (digitalRead(5) == HIGH) {

Serial.println("Limite de Segurança");

u8g.firstPage();

do {

u8g.setPrintPos(0,14);

u8g.print("MAO");

u8g.setPrintPos(0,30);

u8g.print("PROXIMA");

u8g.setPrintPos(0,46);

u8g.print("AO");

u8g.setPrintPos(0,62);

u8g.print("REBOLO");

}

while( u8g.nextPage() );

digitalWrite(13,LOW);

servo\_9.write(0);

delay(1000);

tone(7,131,1000);

}

while (digitalRead(6) == LOW) {

Serial.println("Infravermelho Lateral");

u8g.firstPage();

do {

u8g.setPrintPos(0,14);

u8g.print("USINAGEM");

u8g.setPrintPos(0,30);

u8g.print("LATERAL");

u8g.setPrintPos(0,46);

u8g.print("NAO");

u8g.setPrintPos(0,62);

u8g.print("PERMITIDA");

}

while( u8g.nextPage() );

digitalWrite(13,LOW);

servo\_9.write(0);

delay(1000);

tone(7,988,1000);

}

while (digitalRead(3) == LOW) {

Serial.println("Abaixar Proteção");

u8g.firstPage();

do {

u8g.setPrintPos(0,14);

u8g.print("ABAIXAR");

u8g.setPrintPos(0,30);

u8g.print("PROTECAO");

u8g.setPrintPos(0,46);

u8g.print("DE");

u8g.setPrintPos(0,62);

u8g.print("ACRILICO");

}

while( u8g.nextPage() );

digitalWrite(13,LOW);

servo\_9.write(0);

delay(1000);

}

while (digitalRead(4) == LOW) {

Serial.println("Posicionar Material");

u8g.firstPage();

do {

u8g.setPrintPos(0,14);

u8g.print("POSICIONAR");

u8g.setPrintPos(0,30);

u8g.print("MATERIAL");

u8g.setPrintPos(0,46);

u8g.print("NO");

u8g.setPrintPos(0,62);

u8g.print("SUPORTE");

}

while( u8g.nextPage() );

digitalWrite(13,LOW);

servo\_9.write(0);

delay(1000);

}

while (digitalRead(2) == LOW) {

Serial.println("Aproximar Cartão");

u8g.firstPage();

do {

u8g.setPrintPos(0,14);

u8g.print("APROXIMAR");

u8g.setPrintPos(0,30);

u8g.print("CARTAO");

u8g.setPrintPos(0,46);

u8g.print("NO");

u8g.setPrintPos(0,62);

u8g.print("LEITOR RFID");

}

while( u8g.nextPage() );

digitalWrite(13,LOW);

servo\_9.write(0);

delay(1000);

}

delay(1000);

// LEITURA DO PIR E INFRAVERMELHO.

// TODOS EM NIVEL BAIXO

while ((digitalRead(3) && digitalRead(4)) == HIGH && (digitalRead(6) == HIGH && digitalRead(5) == LOW)) {

servo\_9.write(160);

delay(1000);

digitalWrite(13,HIGH);

Serial.println("Ligado");

u8g.firstPage();

do {

u8g.setPrintPos(0,14);

u8g.print("REBOLO");

u8g.setPrintPos(0,30);

u8g.print("LIGADO");

u8g.setPrintPos(0,46);

u8g.print("");

u8g.setPrintPos(0,62);

u8g.print("CUIDADO");

}

while( u8g.nextPage() );

}

digitalWrite(13,LOW);

Serial.println("REBOLO EM INERCIA");

u8g.firstPage();

do {

u8g.setPrintPos(0,14);

u8g.print("REBOLO");

u8g.setPrintPos(0,30);

u8g.print("EM");

u8g.setPrintPos(0,46);

u8g.print("INERCIA");

u8g.setPrintPos(0,62);

u8g.print("AGUARDE");

}

while( u8g.nextPage() );

servo\_9.write(0);

delay(1000);

tone(7,440,5000);

delay(1000);

tone(7,440,5000);

delay(1000);

tone(7,440,5000);

delay(1000);

} else {

digitalWrite(13,LOW);

Serial.println("Desligado");

servo\_9.write(0);

delay(1000);

}

}