**Objetivo**

O objetivo é não interromper o loop, ou seja, usaremos o millis ao invés do delay. Esta função retorna o tempo em milissegundos desde quando o arduino foi ligado ou reiniciado. Desta forma, conseguimos verificar a quanto tempo nosso programa está em execução.

**Materiais**

 A seguir será passada toda a lista de componentes e materiais que foi usado nesse projeto;

* Photobord;
* Arduino uno;
* Cabo USB;
* Jumpers;

**Código**

* Primeiramente colocamos nosso código de configuração, para que nosso programa, seja executado uma vez, os pinos;
* Em seguida entramos com o “loop”, ou seja, onde o código principal será executado repetidamente;
* Foi da seguinte forma: Se o nosso millis for de um tempo maior de 5000, que quer dizer (5 segundos), então o controle “false” ,vai ser um nível alto no pino 13, caso contrario nível LOW;