```
#include <EEPROM.h>
#define potenciometro A0
#define motor2 dir A2
#define motor2 sw A3
#define motor1 sw A4
#define motor1 dir A5
#define comando abrir
#define comando fechar
unsigned int tempo = 0;
bool posicaocortina1 = EEPROM.read(1);
bool posicaocortina2 = EEPROM.read(2);
void setup() {
    pinMode(comando abrir, INPUT);
    pinMode(comando fechar, INPUT);
    pinMode(potenciometro, INPUT);
    pinMode(motor2 dir, OUTPUT);
    pinMode(motor2 sw, OUTPUT);
    pinMode(motor1 sw, OUTPUT);
    pinMode(motor1 dir, OUTPUT);
void loop(){
tempo = analogRead(potenciometro) * 60;
if(digitalRead(comando abrir) == HIGH && posicaocortina1 == LOW &&
posicaocortina2 == LOW ) {
    digitalWrite(motor1 dir, HIGH); // HIGH abre, LOW fecha
    digitalWrite(motor1 sw, HIGH);
    delay(tempo);
```

```
digitalWrite(motor1 sw, LOW);
    digitalWrite(motor1 dir, LOW); // HIGH abre, LOW fecha
    posicaocortina1 = HIGH;
    EEPROM.write(1, posicaocortinal);
    delay(1000);
    digitalWrite(motor2_dir, HIGH); // HIGH abre, LOW fecha
    digitalWrite(motor2 sw, HIGH);
    delay(tempo);
    digitalWrite(motor2 sw, LOW);
    digitalWrite(motor2 dir, LOW); // HIGH abre, LOW fecha
    posicaocortina2 = HIGH;
    EEPROM.write(2, posicaocortina2);
    }
if(digitalRead(comando abrir) == LOW) {
    }
if (digitalRead (comando fechar) == HIGH && posicaocortinal == HIGH &&
posicaocortina2 == HIGH ) {
    digitalWrite(motor2 dir, LOW); // HIGH abre, LOW fecha
    digitalWrite(motor2 sw, HIGH);
    delay(tempo);
    digitalWrite(motor2 sw, LOW);
    digitalWrite(motor2 dir, LOW); // HIGH abre, LOW fecha
    posicaocortina1 = LOW;
    EEPROM.write(1, posicaocortinal);
    delay(1000);
    digitalWrite(motor1 dir, LOW); // HIGH abre, LOW fecha
    digitalWrite(motor1 sw, HIGH);
    delay(tempo);
    digitalWrite(motor1 sw, LOW);
    digitalWrite(motor1_dir, LOW); // HIGH abre, LOW fecha
    posicaocortina2 = LOW;
    EEPROM.write(2, posicaocortina2);
   }
```

```
if(digitalRead(comando_fechar) == LOW) {
     }
}
```