```
G:\SYLVIELLY MICROCONTROLADORES\TRABALHOS FINALIZADOS\KLS SEMAFORO\KLS\sylvielly semafo
 1: /*PRATICA - TIMERO - MICROCONTROLADORES*/
 2: /*EQUIPE: KARINE MENDES / LINDALVA ALMEIDA / SYLVIELLY SOUSA*/
 3:
 4: #include <18F4550.h>
 5: #fuses HS, NOWDT, PUT, BROWNOUT, NOLVP, CPUDIV1 //Configuração dos fusí
 6: #use delay(clock=20000000)
 7:
 8: #define VERMELHO pin d1
                                   //pino D1
 9: #define AMARELO pin d2
                                   //pino D2
10: #define VERDE pin d3
                                   //pino D3
12: #define VERMELHO1 pin c1
                                   //pino C4
13: #define AMARELO1 pin c2
                                   //pino C5
14: #define VERDE1 pin c4
                                   //pino C6
15:
16: #int timer0
17: //PROGRAMA PARA PISCAR O LED A CADA 1s
18: void funcao tempo()
19: {
20: //static boolean flag;
                                           //variavel do tipo booleana
    static unsigned int32 n;
21:
      set timer0(131+get_timer0());
23:
      n++;
24:
25:
          if (n==1875)
                                            //ajuste de 'n' para 2s
26:
          //semaforo1
27:
28:
            output_low(VERDE);
29:
             output_high(AMARELO);
             output_low(VERMELHO);
30:
31:
          //semaforo2
             output_low(VERDE1);
output_low(AMARELO1);
32:
33:
             output high (VERMELHO1);
34:
35:
          }
36:
37:
          if (n==3125)
                                             //
38:
          {
39:
             //semaforo1
40:
            output_low(VERDE);
41:
            output_low(AMARELO);
42:
            output_high(VERMELHO);
43:
             //semaforo2
             output_high(VERDE1);
44:
             output_low(AMARELO1);
output_low(VERMELHO1);
45:
46:
47:
          }
48:
          if (n==5000)
49:
50:
51:
             //semaforo1
52:
            output_low(VERDE);
53:
            output_low(AMARELO);
54:
            output_high(VERMELHO);
55:
             //semaforo2
56:
             output_low(VERDE1);
             output_high(AMARELO1);
57:
58:
             output low(VERMELHO1);
59:
          }
60:
61:
          if (n==6250)
62:
          {
63:
             n=0;
64:
            //semaforo1
65:
            output high (VERDE);
66:
            output_low(AMARELO);
67:
             output_low(VERMELHO);
68:
             //semaforo2
```

```
G:\SYLVIELLY MICROCONTROLADORES\TRABALHOS FINALIZADOS\KLS SEMAFORO\KLS\sylvielly semafo
69: output_low(VERDE1);
70: output_low(AMARELO1);
71: output_high(VERMELHO1);
72:
73:
            }
74:
75:
             }
76:
77: void main()
78: {
        setup timer 0 (RTCC DIV 64|RTCC INTERNAL | RTCC 8 BIT );
79:
80:
        set timer0(\overline{131});
       enable_interrupts(GLOBAL);
81:
       output_high(VERDE);
output_high(VERMELHO1);
enable_interrupts(INT_TIMERO);
82:
83:
84:
85: 86: { }
        while(true)
88:
```