A máquina funcionará da seguinte forma: O Port 3 representará as entradas da máquina, enquanto o Port 2 representará as saídas. Mais precisamente, a pinagem é dada da seguinte forma:

* P3\_0 – Representa a entrada do sensor de presença. O valor 1 indica que o sensor detectou alguma presença, enquanto o valor 0 indica o contrário.
* P2\_0 a P2\_3 – Representa as quatro câmeras. O valor 1 indica que a câmera correspondente (De 0 a 3) está ligada no momento.

Testes foram feitos ligando e desligando o sensor de presença em momentos arbitrários, e observando o comportamento das câmeras. A sequência de procedimentos na qual consistiu o teste é descrita abaixo:

* Programa é inicializado, e após (Aproximadamente) quatro segundos o sensor é ligado. Câmera número 1 é ligada.
* Sensor é imediatamente desligado. Mais ou menos um segundo depois, a câmera número 1 é desligada.
* Sensor é ligado novamente. Câmera 2 está ligada.
* Três segundos, a câmera 2 é desligada e a câmera 3 é ligada. Mais três segundos, e a câmera 3 é desligada, dando lugar à câmera 0 e reiniciando o ciclo.
* Sensor é desligado. Três segundos depois, a câmera 0 é desligada.

Notou-se que o sistema apresenta exatamente o comportamento esperado pela descrição do problema, sendo, portanto, seu funcionamento considerado correto.