

1) Implemente os seguintes esquema abaixo que deverá controlar um display de 7 segmentos que irá conectado diretamente ao Arduino e fará um contador hexadecimal configurável através de duas teclas onde você pode usá-lo de forma crescente (0-9) e decrescente (9-0). Descreva o resultado usando o simulador.

PROTÓTIPO ARDUÍNO

A seguir temos o protótipo desenvolvido no Tinkercad.

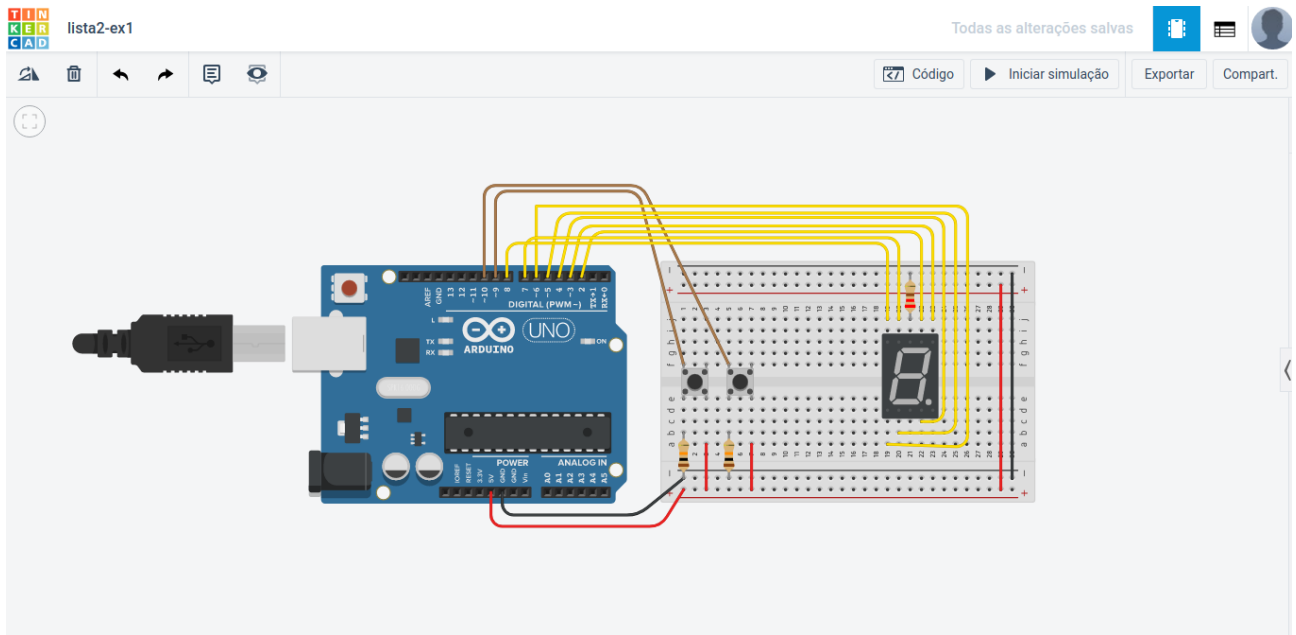


Figura 1: Protótipo Circuito

CÓDIGO FONTE

```
const int botao1 = 9;
const int botao2 = 10;

int valor = 0;

byte hexadecimal[16][7] = {
  { 1, 1, 1, 1, 1, 1, 0 }, // = Digito 0
  { 0, 1, 1, 0, 0, 0, 0 }, // = Digito 1
  { 1, 1, 0, 1, 1, 0, 1 }, // = Digito 2
  { 1, 1, 1, 1, 0, 0, 1 }, // = Digito 3
  { 0, 1, 1, 0, 0, 1, 1 }, // = Digito 4
  { 1, 0, 1, 1, 0, 1, 1 }, // = Digito 5
  { 1, 0, 1, 1, 1, 1, 1 }, // = Digito 6
  { 1, 1, 1, 0, 0, 0, 0 }, // = Digito 7
  { 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1 }, // = Digito 8
  { 1, 1, 1, 0, 0, 1, 1 }, // = Digito 9
  { 1, 1, 1, 0, 1, 1, 1 }, // = Digito A
  { 0, 0, 1, 1, 1, 1, 1 }, // = Digito B
  { 1, 0, 0, 1, 1, 1, 0 }, // = Digito C
  { 0, 1, 1, 1, 1, 0, 1 }, // = Digito D
  { 1, 0, 0, 1, 1, 1, 1 }, // = Digito E
  { 1, 0, 0, 0, 1, 1, 1 } // = Digito F
};

void setup()
{
  pinMode(botao1, INPUT);
  pinMode(botao2, INPUT);

  pinMode(2, OUTPUT);
  pinMode(3, OUTPUT);
  pinMode(4, OUTPUT);
  pinMode(5, OUTPUT);
  pinMode(6, OUTPUT);
  pinMode(7, OUTPUT);
  pinMode(8, OUTPUT);

  Serial.begin(9600);
}
```

```

void imprimirLCD(int valor) {
  for(int i=0; i<7; i++) {
    const int v=hexadecimal[valor][i];

    if(v==1) {
      digitalWrite( (i+2), HIGH);
    } else {
      digitalWrite( (i+2), LOW);
    }
  }

  delay(100);
}

int valorVerificar(int valor) {
  if (valor > 9) valor = 9;
  if (valor < 0) valor = 0;
  return valor;
}

void loop()
{

  int button1State = digitalRead(botao1);
  int button2State = digitalRead(botao2);

  if (button1State == HIGH) {
    Serial.println("\nSubtrair");
    valor = valorVerificar(valor-1);
    imprimirLCD(valor);
  }
  else if (button2State == HIGH) {
    Serial.println("\nAdicionar");
    valor = valorVerificar(valor+1);
    imprimirLCD(valor);
  } else {
    imprimirLCD(valor);
  }

  delay(500);
}

```

TESTES

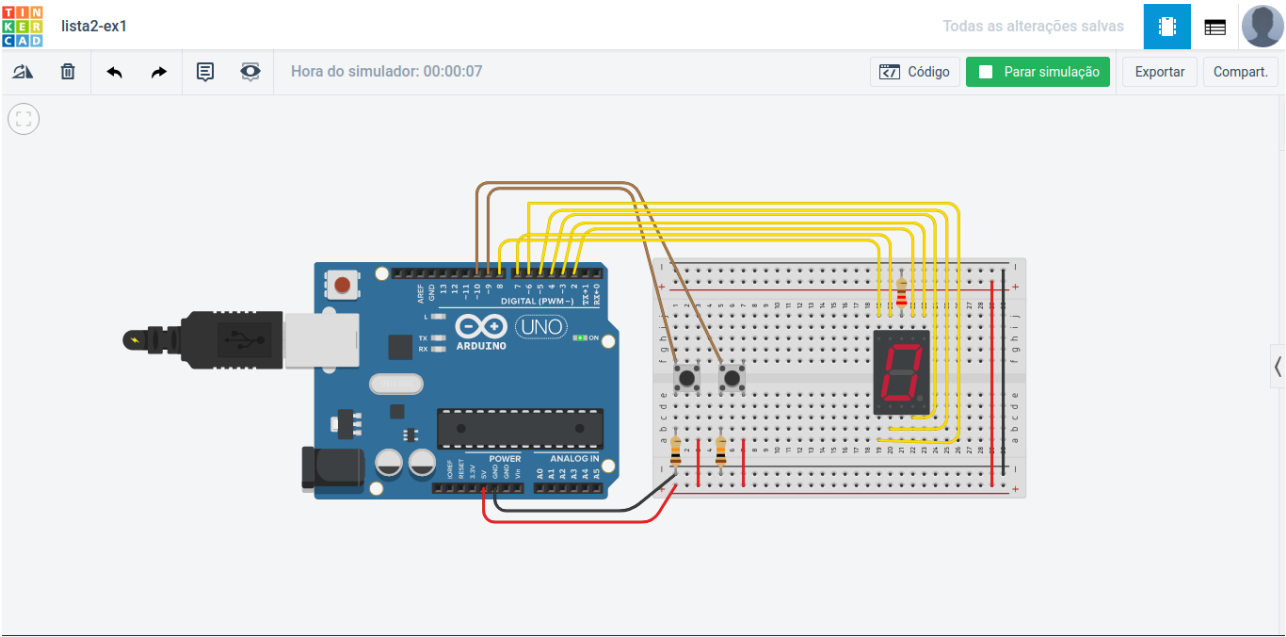


Figura 2: Número 0

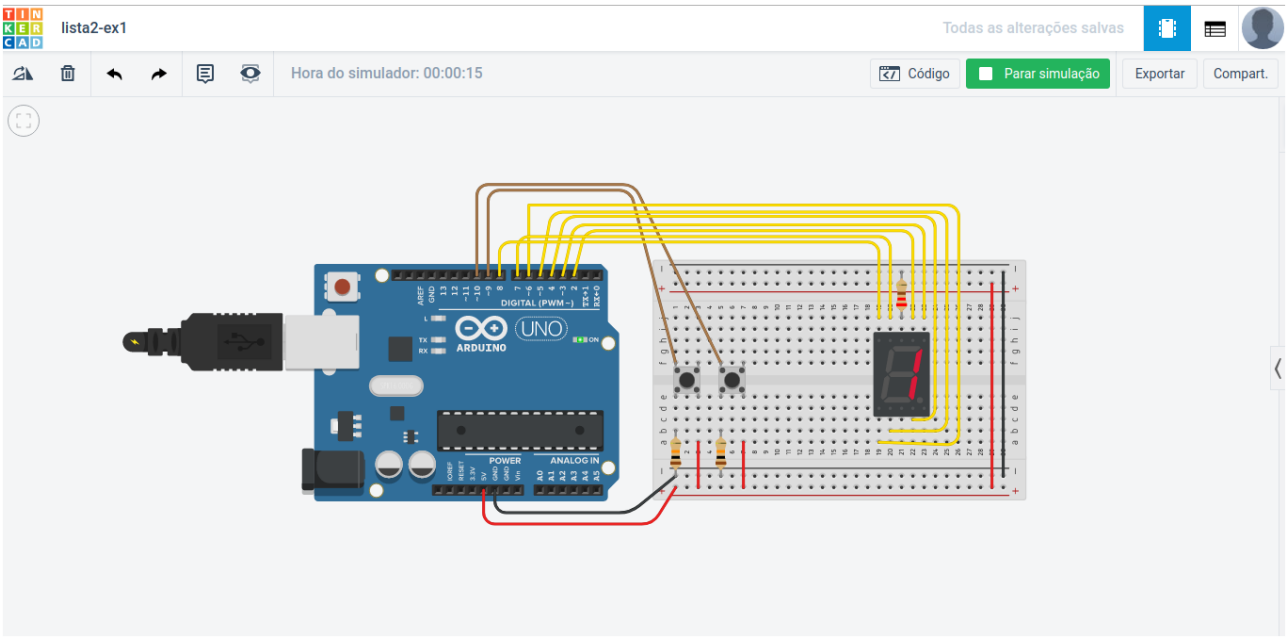


Figura 3: Número 1

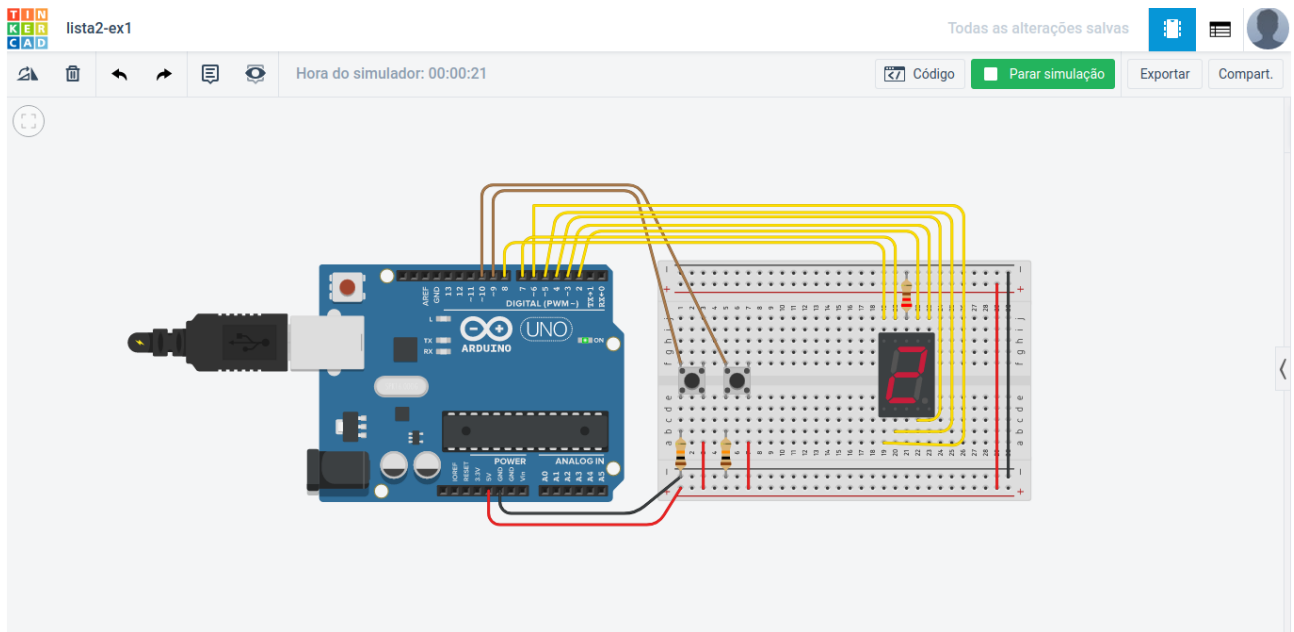


Figura 4: Número 2

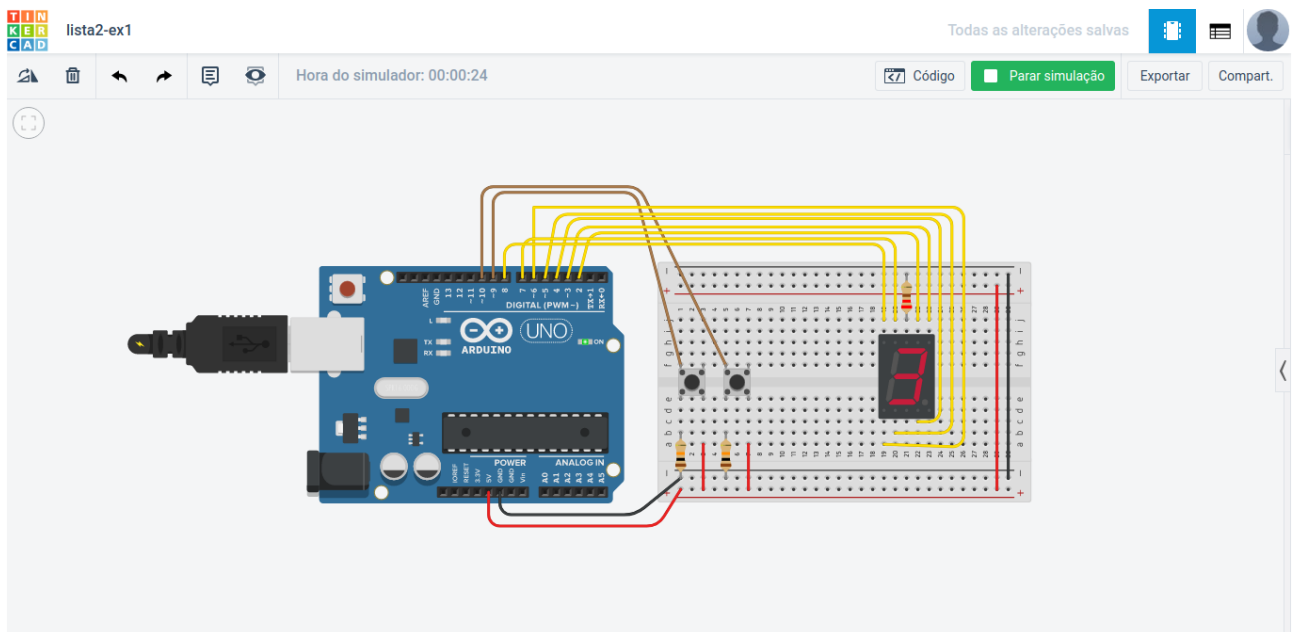


Figura 5: Número 3

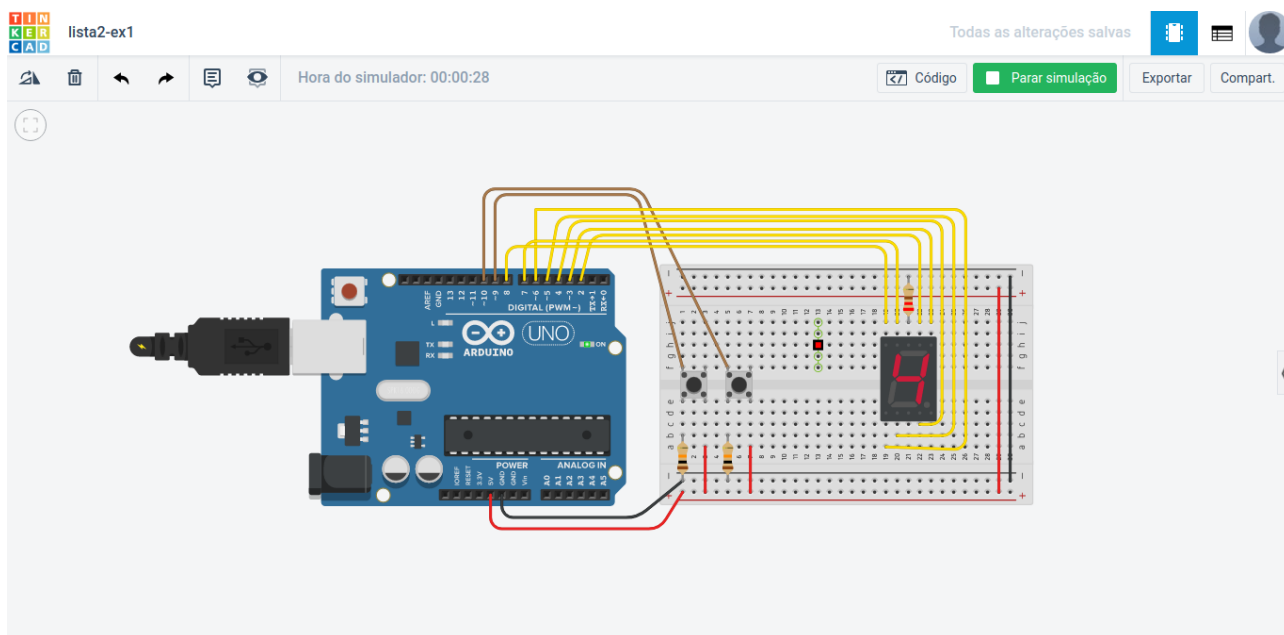


Figura 6: Número 4

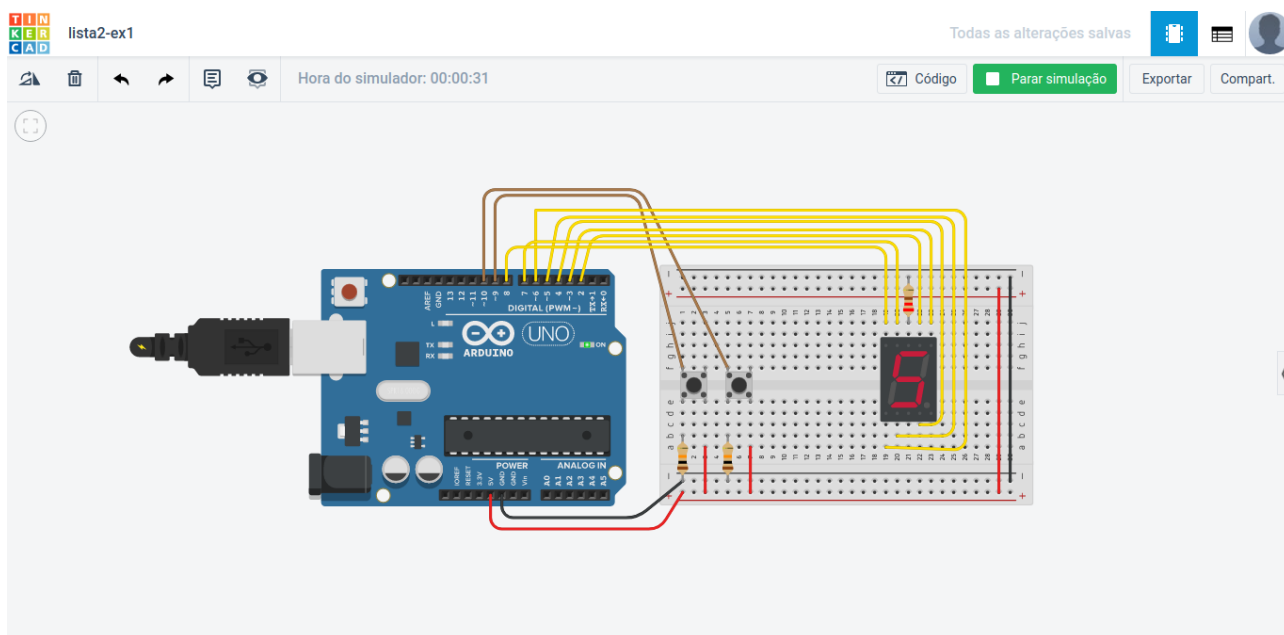


Figura 7: Número 5

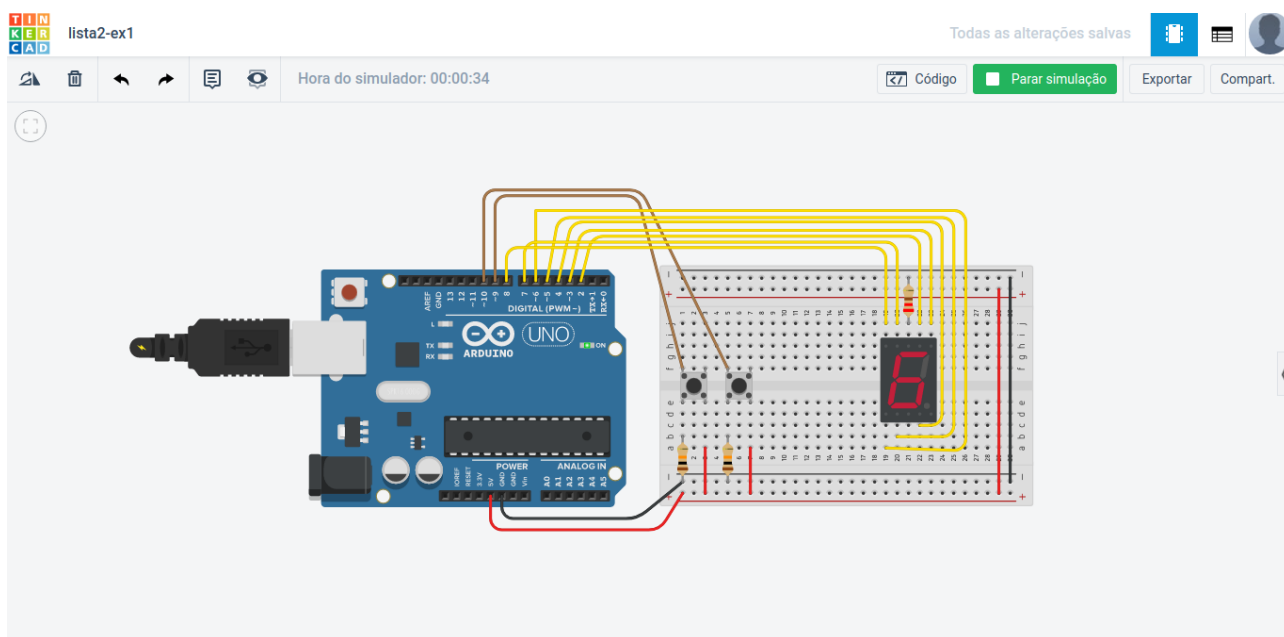


Figura 8: Número 6

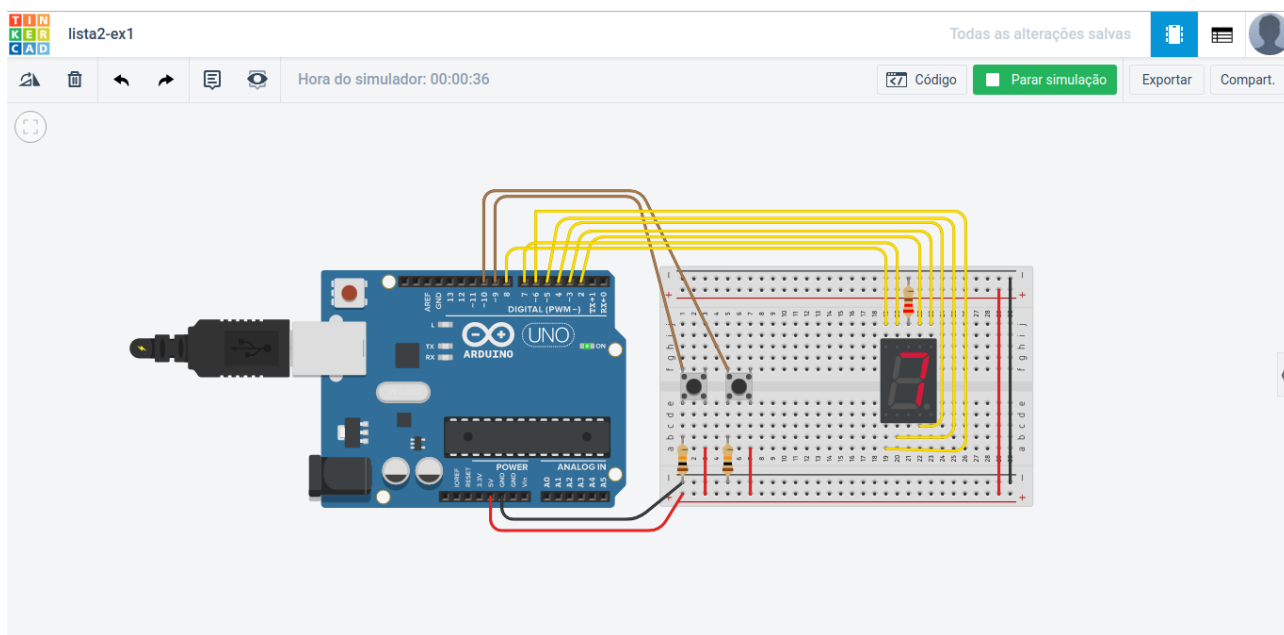


Figura 9: Número 7

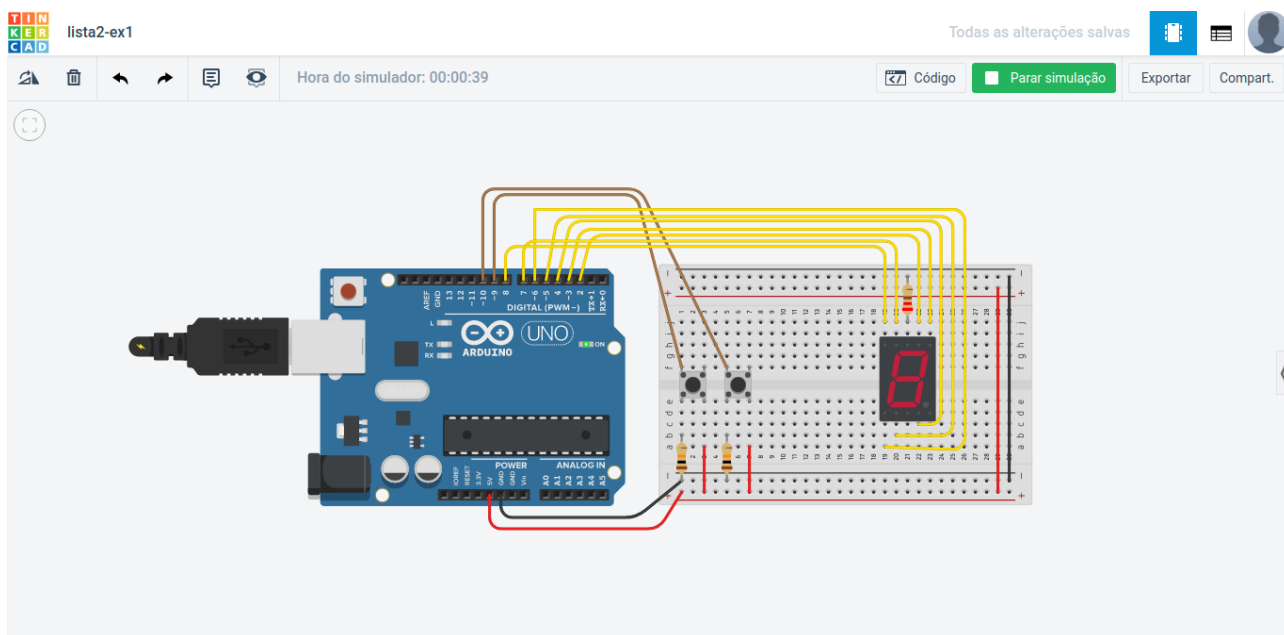


Figura 10: Número 8

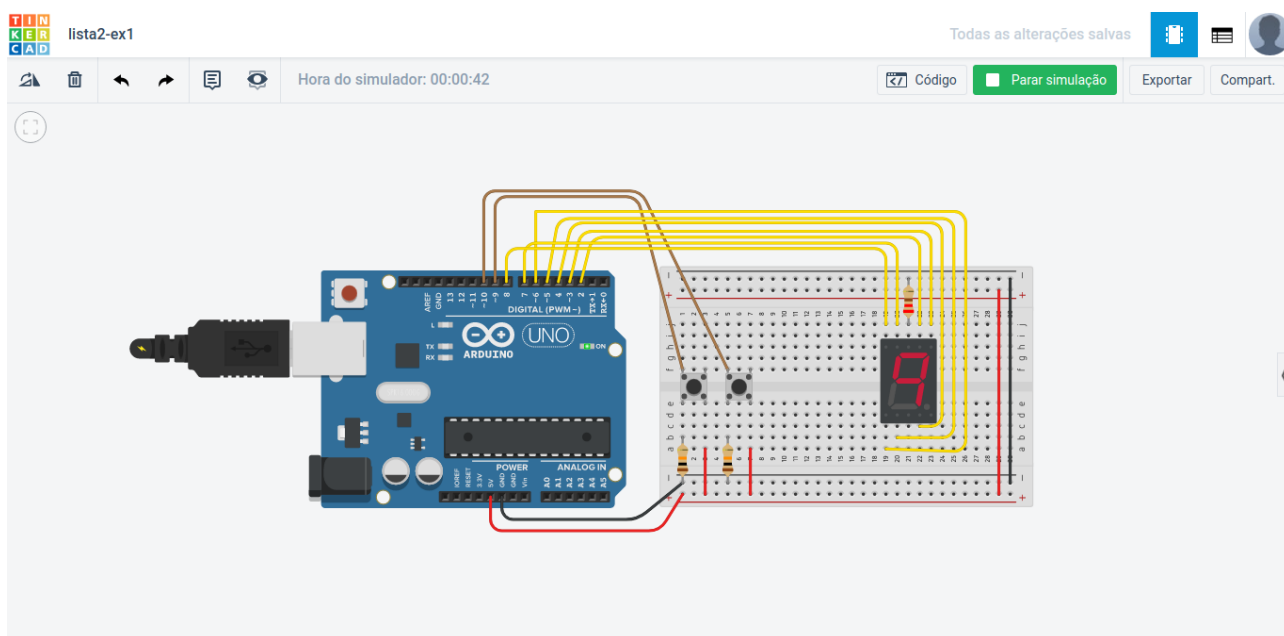
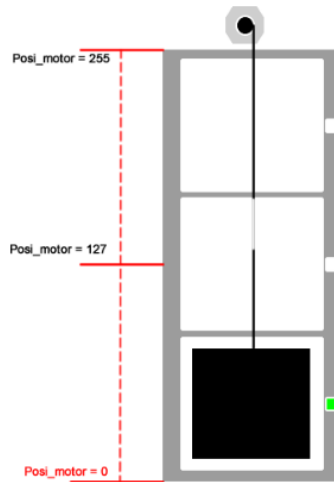


Figura 11: Número 9

2) Crie um programa para controlar um elevador que atenda 3 andares (1 botão para cada andar), onde cada andar e correspondente as seguintes posições em graus de um servo motor: andar 0 = 0 graus; andar 1 = 127 graus; e andar 3 = 255 graus. Apresente um esquema da ligação dos componentes necessários. Descreva o resultado usando o simulador.



PROTÓTIPO ARDUÍNO

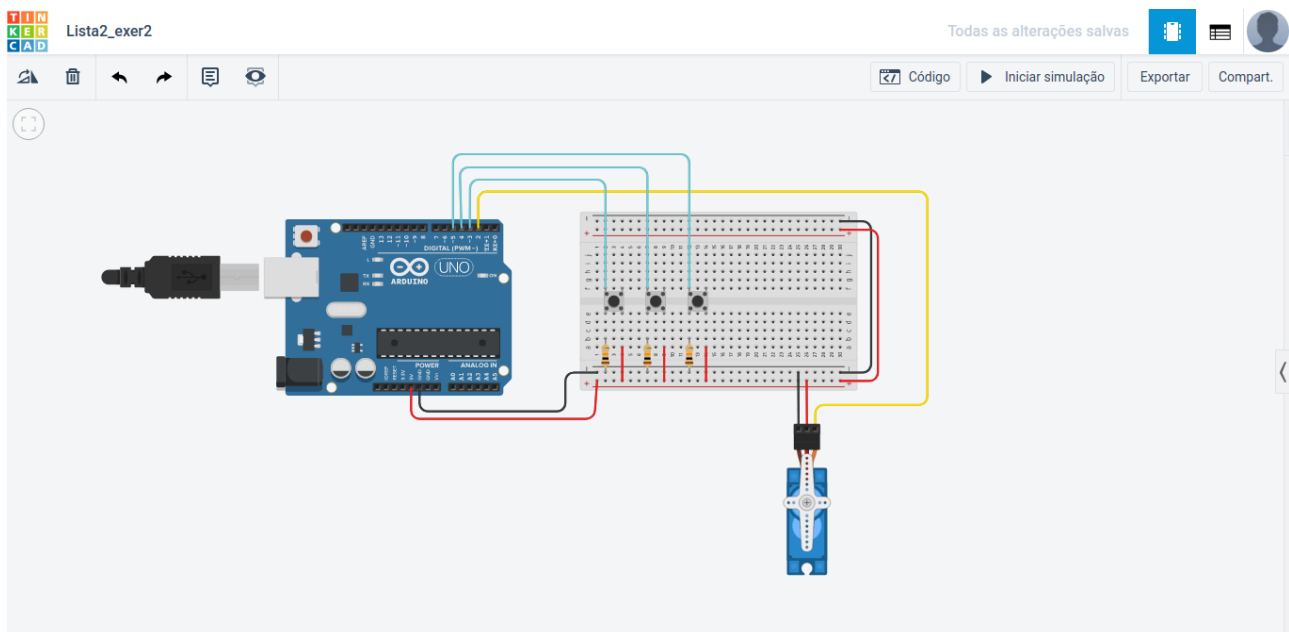


Figura 12: Protótipo Circuito

CÓDIGO FONTE

```
#include <Servo.h> // usa a biblioteca para servomotor

Servo servoMotor;

const int servoMotorPort = 2;

const int andar0 = 3;
const int andar1 = 4;
const int andar2 = 5;
int andarAtual = 0;

void setup() {
    pinMode(andar0, INPUT);
    pinMode(andar0, INPUT);
    pinMode(andar0, INPUT);
    servoMotor.attach(servoMotorPort);
    Serial.begin(9600);
}

void moveAndar(int andar) {
    Serial.print("ANDAR ATUAL: ");
    Serial.println(andar);
    double angulo;

    if (andar == 0) {
        angulo = 0;
    }
    else if (andar == 1) {
        angulo = 127;
    }
    else {
```

```
    angulo = 255;
}

servoMotor.write(angulo);

delay(1000);
}

void loop() {
    const int lerAndar0 = digitalRead(andar0);
    const int lerAndar1 = digitalRead(andar1);
    const int lerAndar2 = digitalRead(andar2);
    if( lerAndar0 == HIGH) {
        andarAtual = 0;
    }
    else if( lerAndar1 == HIGH) {
        andarAtual = 1;
    }
    else if( lerAndar2 == HIGH) {
        andarAtual = 2;
    }
    moveAndar(andarAtual);
}
```

TESTES

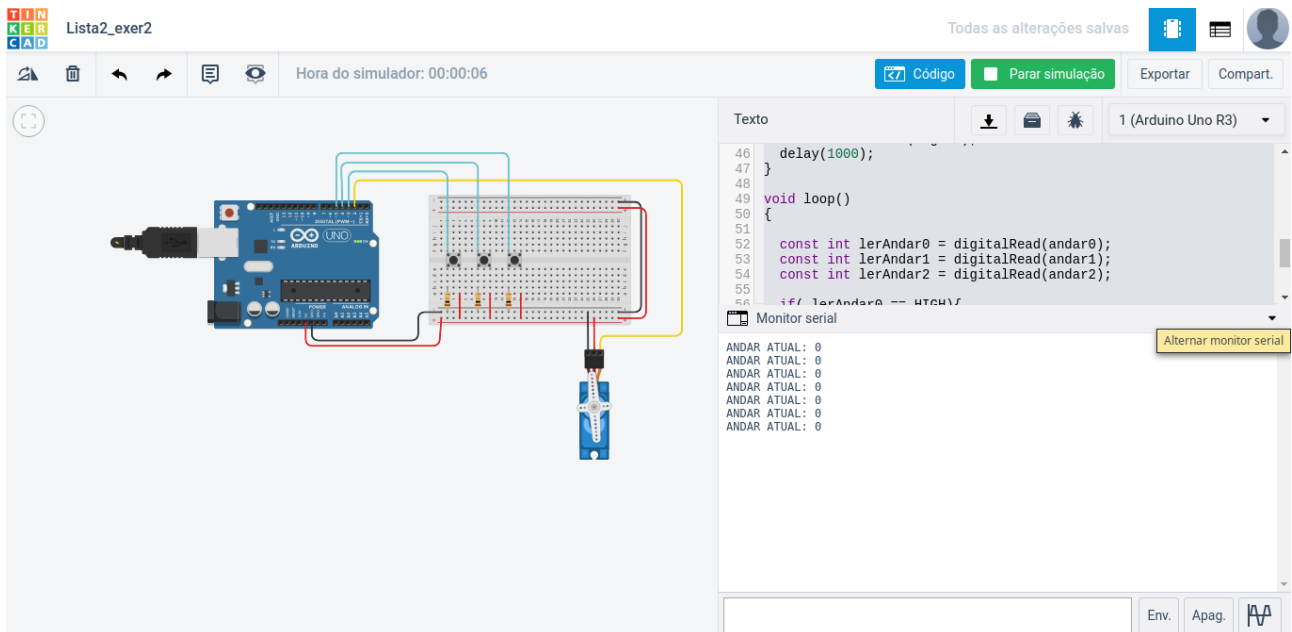


Figura 13: ANDAR 0

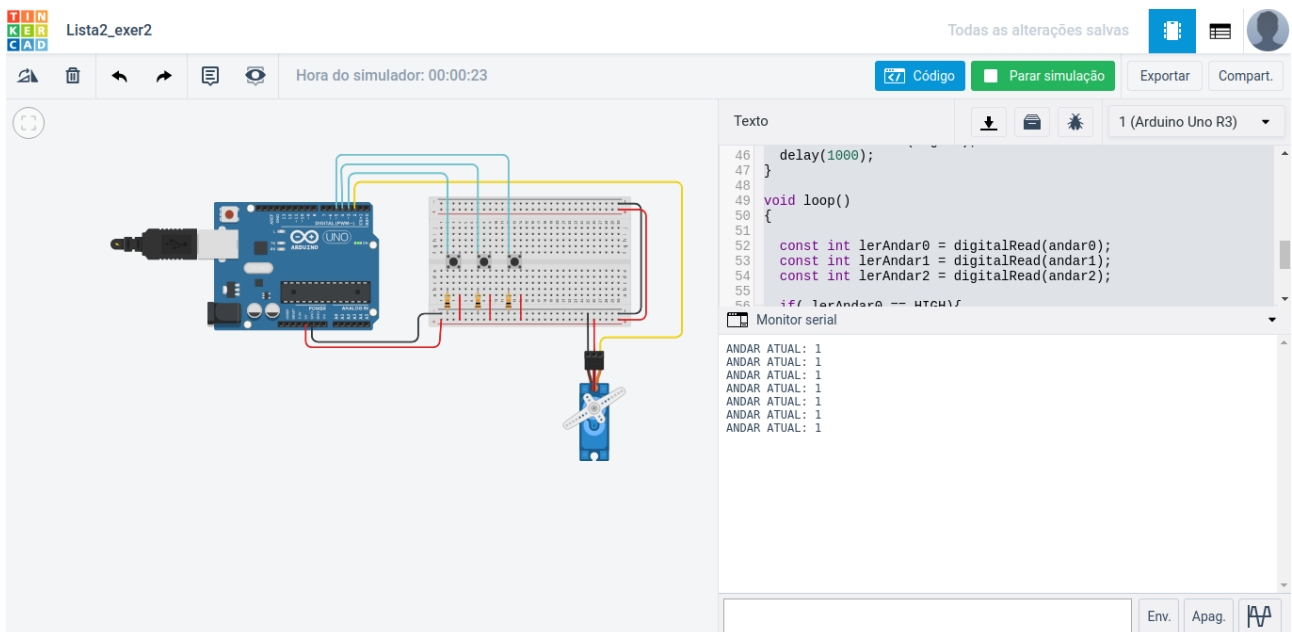


Figura 14: Andar 1

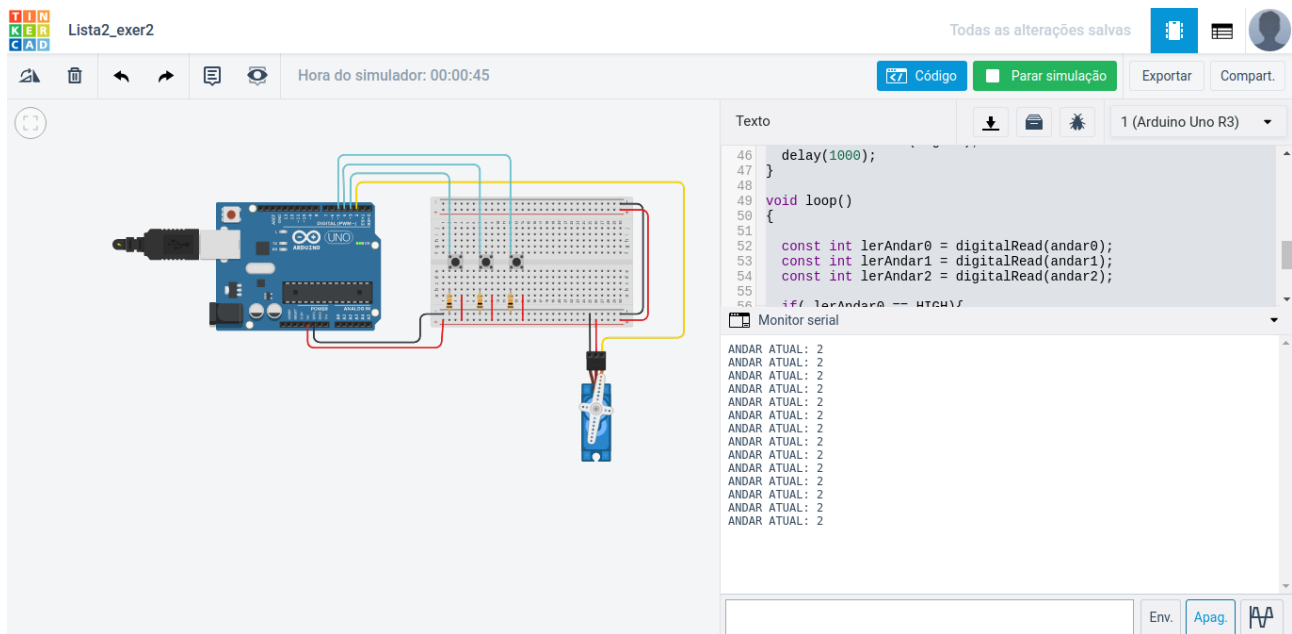


Figura 15: Andar 2

3) *Implemente os seguinte esquema abaixo que deverá identificar cores com o Arduino utilizando um LDR e um LED RGB. O programa deve gerar como saída as cores como o nome e o número em RGB. Descreva o resultado usando o simulador.*

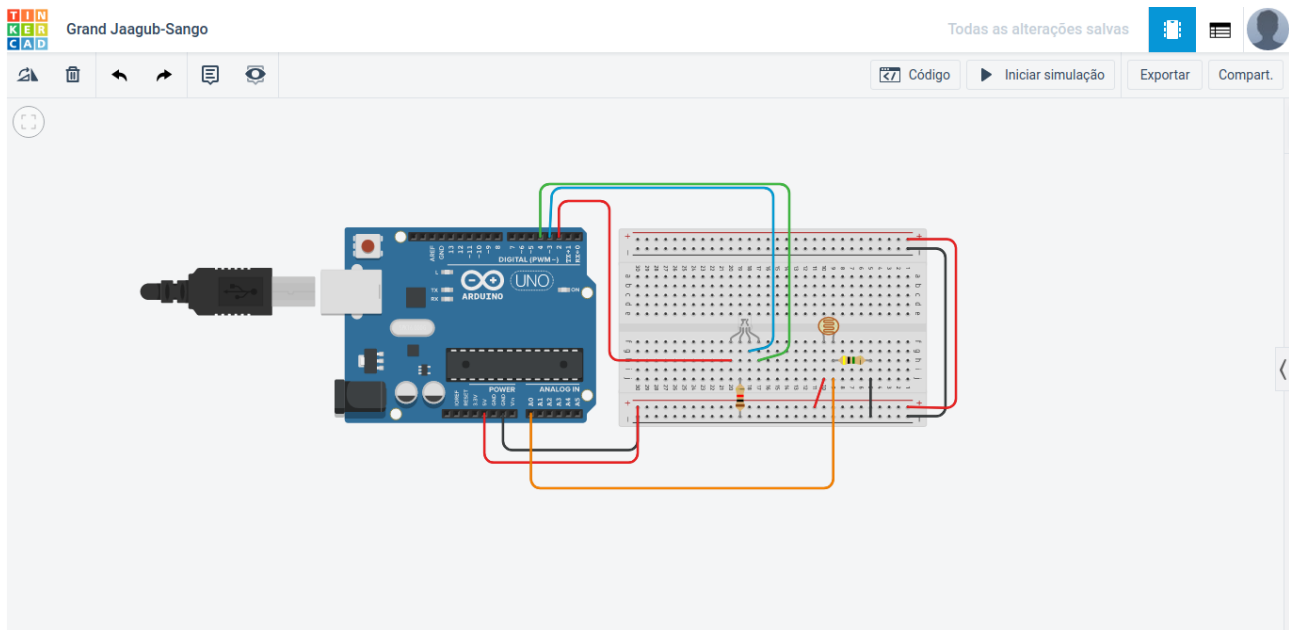


Figura 16: Circuito questão 3

4) *Defina o que é teste de software e descreva o microciclo do TDD.*

Teste de Software é um processo que faz parte do desenvolvimento de software e tem como principal objetivo revelar bugs para que sejam corrigidas até que o produto final atinja a melhor qualidade e livre de erros. Já o TDD é uma técnica que primeiro entende-se o problema, então cria-se testes que validem funcionalidades e depois implementa-se a função que deve passar nos testes criados validando o produto de forma automatizada.