

### Explicação Questão 3

Irei explicar o que ocorre nessa questão em três passos bem simples:

Este código é um programa de controle de motor escrito para um microcontrolador PIC16F628A. Ele usa três entradas (pinos A0, A1 e A2) para controlar a rotação de um ou mais motores conectados aos pinos B0 a B4. Aqui está o que cada parte do código faz:

1. **Configuração:** O código começa configurando o microcontrolador. Ele define o clock interno para 400kHz e configura vários fusíveis.
2. **Loop principal:** O código então entra em um loop infinito onde verifica continuamente o estado dos pinos de entrada A0, A1 e A2.
3. **Controle do motor:** Dependendo do estado dos pinos de entrada, o código controla a rotação dos motores da seguinte maneira:
  - Se o pino A0 estiver alto, os motores são configurados para girar no sentido horário.
  - Se o pino A1 estiver alto, os motores são configurados para girar no sentido anti-horário.
  - Se o pino A2 estiver alto, os motores são configurados para girar em ambos os sentidos.