

ابتدا به تعریف متغیر ها پرداخته شده

سپس تابع ISRHandler تعریف شده که برای تعریف آن از تابع پیش فرض millis استفاده شده، این تابع درواقع هربار آخرین عمل انجام شده را نگه می دارد و نسبت به تابع loop ما چک میکند که زمان دلخواه ما را طی کرده است یا خیر ه اگر جواب مثبت بود تغییر وضعیت می دهد

در قسمت setup اینشیا لایزیشن انجام شده و تمام پین ها مدلشان (برحسب سه مدل ) تعریف شده و به آنها مقدار داده شده و برای تاخیر از تابع Interrupt استفاده کردیم

Void loop:

مانند کد قبلی می باشد با این تفاوت که به جای تقسیم بر 4 کردن از دستور Map استفاده شده