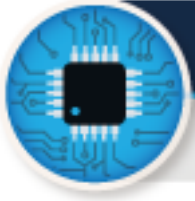


```
/* Programa ActivaMotorV2.ino
   Realiza el control del motor de CD del pastillero,
   con base en la señal de un interruptor de lámina
   activa alta */
// Variables
int pinIntLamina = 5;
int pinIN1 = 7;
int pinIN2 = 8;
int pinPWM = 9;
boolean estadoIntLamina;
int valorPWM = 230;
long tiempoActual;
long tiempoActivacion[5];
int toma = 0;

// Función setup
void setup()
{
    pinMode(pinIN1, OUTPUT);
    pinMode(pinIN2, OUTPUT);
    pinMode(pinIntLamina, INPUT);
    tiempoActivacion[0] = 30000;
    tiempoActivacion[1] = 60000;
    tiempoActivacion[2] = 120000;
    tiempoActivacion[3] = 240000;
    tiempoActivacion[4] = 24*60*60000;
}

// Función loop
void loop()
{
    digitalWrite(pinIN1, 0);
    digitalWrite(pinIN2, 0);
    analogWrite(pinPWM, valorPWM);
    do
    {
        tiempoActual = millis();
    } while(tiempoActual < tiempoActivacion[toma]);
    activaMotor();
    toma++;
}

/* Función que hace que el motor mueva al carrusel del
   pastillero un compartimento */
```



```
void activaMotor()
{
    do
    {
        digitalWrite(pinIN1, 1);
        estadoIntLamina = digitalRead(pinIntLamina);
    } while(estadoIntLamina == HIGH);
    delay(200);
    do
    {
        digitalWrite(pinIN1, 1);
        estadoIntLamina = digitalRead(pinIntLamina);
    } while(estadoIntLamina == LOW);
    digitalWrite(pinIN1, 0);
}
```