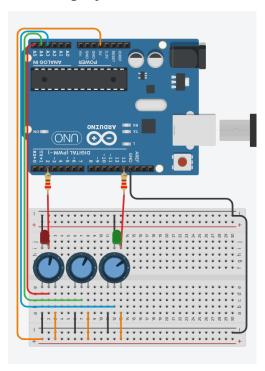
## UNIVERSIDADE DE RIBEIRÃO PRETO

MARCO ANTÔNIO LONARDON JÚNIOR #839462

TRABALHO PARCIAL – LÓGICA E CRIATIVIDADE

Problema: cofre

Link do projeto: cofre

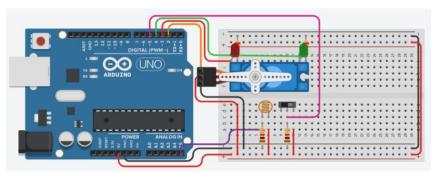


```
int vermelho=2, verde=13, sequencia=0, potA1, potB1, potC1;
const int potA = A5, potB = A4, potC = A3, senha=456;
void setup(){
 Serial.begin(9600);
 pinMode(verde,OUTPUT);
 pinMode(vermelho,OUTPUT);
}
void loop(){
 potA1 = analogRead(potA);
 potB1 = analogRead(potB);
 potC1 = analogRead(potC);
 potA1 = map (potA1, 0, 1023, 0, 9);
 potB1 = map (potB1, 0, 1023, 0, 9);
 potC1 = map (potC1, 0, 1023, 0, 9);
 sequencia= potA1*100+potB1*10+potC1;
 Serial.println(sequencia);
 if(sequencia==senha){
  digitalWrite(vermelho, 0);
  digitalWrite(verde, 1);
 }else{
  digitalWrite(verde, 0);
  digitalWrite(vermelho, 1);
}
}
```

Problema: cortina inteligente

}

Link do projeto: cortina inteligente



```
#include <Servo.h>
int porta_servo=2, fot=A5, status_fot, i, interruptor = 5, status_inter, verde = 4, vermelho = 3;
Servo motor;
void setup(){
  Serial.begin(9600);
  motor.attach(porta_servo);
  pinMode(interruptor,INPUT);
  pinMode(verde,OUTPUT);
  pinMode(vermelho,OUTPUT);
}
void loop(){
   status_fot=analogRead(fot);
   Serial.println(status_fot);
   status_inter=digitalRead(interruptor);
   Serial.println(status_inter);
   if(status_inter==1){
        digitalWrite(verde, 1);
        digitalWrite(vermelho, 0);
        if(status_fot>500){
        for(i=0; i<181; i++);
           motor.write(i);
           delay(500);
        }else{
           motor.write(0);
           delay(500);
   }
  }else{
        digitalWrite(verde, 0);
        digitalWrite(vermelho, 1);
        motor.write(0);
        delay(500); }
```