O que fazer?

* Fazer com que os dois sensores façam movimentar o servo motor;
  + Apenas um está a funcionar;
* Fazer a ligação entre o botão e o lcd;
* Acender um LED, A vermelho quando não tiver espaço e um a verde sempre que tiver espaço;

Duvidas

* Como fazer o servo motor voltar?
  + Apenas consigo fazer avançar

Passos

1º tenho que ter uma classe abstrata “Pessoa”, que ser herdada por outras duas classes: Utilizador e visitante,

* A classe pessoa tem como atributos o nome e a idade, ambos protegidos;
* A classe Utilizador que é uma subclasse de Pessoa, tem os atributos públicos ticket, totTicket e status especificamente. Tem também o atributo matricula\_user que é privado.
  + Sempre que for criado um novo objeto do tipo do tipo utilizador, este terá ticket = 0; e o status da conta deverá ser false;
  + A classe utilizador terá como métodos: pagarTicket(); entrarNoParque(); sairDoParque();
    - Para a funçã pagarTicket(): o utilizador vai selecionar o valor de tickets que pretende e de seguida, ao atributo ticket será incrementado o valor que o cliente selecionou;
    - Para a função entrarNoParque(): o utilizador devera inserir a sua matrícula, será feita uma busca no sistema pela matrícula inserida, caso o utilizador exista e tenha tickets suficiente, poderá entrar no parque, caso não, será obrigado a entrar no parque como visitante ou então carregar o ticket e tentar de novo.
* A classe visitante que é uma subclasse de utilizador, tem o atributo matrícula\_vis de tipo privado respetivamente;
  + A classe visitante tem os métodos entrar no parque, pagarParque(), e sair do parque;

A diferença é que entre o utilizador e o visitante é que o visitante terá que pagar o parque sempre que entrar no parque

2º tenho que ter uma classe cancela

* A classe cancela tem como atributos estatus, sempre que um utilizaor ou visitante confirmar a sua identidade e/ou fazer o devido pagamento, a cancela deverá ser aberta e quando tiver que sair a cancela deverá ser fechada;
  + A classe cancela tem como métodos abrirCancela() e fecharCencela() respetivamente;

Onde parei: Colocar o sensor a funcionar caso o utilizador tenha entrado no parque e tenha passado o sensor

Sensor ultrassónico

É um sensor que pode medir a distância, ele emite um ultrassom em 40 000 Hz que paira pelo ar a se haver um objeto ou obstáculo, ele retorna um sinal ao modulo. Pinos:

* VCC: Alimenta o circuito com 5voltagem;
* TRIG: pin ouput;
* ECHO: pin input;
* GND: terra;