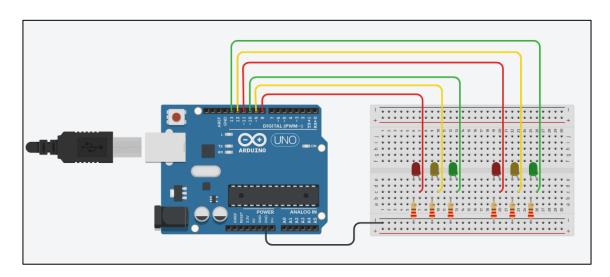
# INTRODUÇÃO À ROBÓTICA

Prof. Anderson Vanin
Prof. Thynan

### AULA 02 – CRIAÇÃO DE UM SEMÁFORO

#### • Esquema elétrico de ligação dos componentes



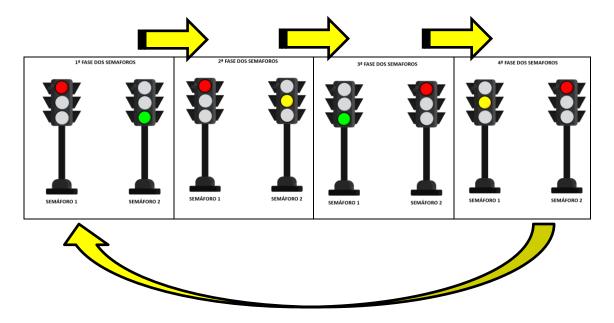
### Componentes Utilizados

- 6 resistores de  $220\Omega$
- 2 leds vermelhos
- 2 leds amarelos
- 2 leds verdes
- 1 placa Arduino Uno R3
- Cabos Jumpers diversos
- Placa Protoboard



## INTRODUÇÃO À ROBÓTICA

#### • Sequência de Funcionamento



O Intervalo entre cada fase será de 2 segundos (Mas você pode estipular outros tempos © ).

#### Código Fonte

```
// VARIAVEIS DO SEMAFORO 1
int verm1 = 8;
int amar1 = 9;
int verde1 = 10;
// VARIAVEIS DO SEMAFORO 2
int verm2 = 11;
int amar2 = 12;
int verde2 = 13;
void setup()
 //CONFIGURAÇÃO DOS PINOS DE SAÍDA
  pinMode(verm1, OUTPUT);
  pinMode(amar1, OUTPUT);
  pinMode(verde1, OUTPUT);
  pinMode(verm2, OUTPUT);
  pinMode(amar2, OUTPUT);
 pinMode(verde2, OUTPUT);
```

## INTRODUÇÃO À ROBÓTICA



```
}
void loop()
 //1ª FASE DOS SEMAFOROS
 digitalWrite(verm1, HIGH);
 digitalWrite(amar1, LOW);
 digitalWrite(verde1, LOW);
 digitalWrite(verm2, LOW);
 digitalWrite(amar2, LOW);
 digitalWrite(verde2, HIGH);
 delay(2000); // ESPERA 2 SEGUNDOS
 //2ª FASE DOS SEMAFOROS
 digitalWrite(verm1, HIGH);
 digitalWrite(amar1, LOW);
 digitalWrite(verde1, LOW);
 digitalWrite(verm2, LOW);
 digitalWrite(amar2, HIGH);
 digitalWrite(verde2, LOW);
 delay(2000); // ESPERA 2 SEGUNDOS
 //3ª FASE DOS SEMAFOROS
 digitalWrite(verm1, LOW);
 digitalWrite(amar1, LOW);
 digitalWrite(verde1, HIGH);
 digitalWrite(verm2, HIGH);
 digitalWrite(amar2, LOW);
 digitalWrite(verde2, LOW);
 delay(2000); // ESPERA 2 SEGUNDOS
 //4ª FASE DOS SEMAFOROS
 digitalWrite(verm1, LOW);
 digitalWrite(amar1, HIGH);
 digitalWrite(verde1, LOW);
 digitalWrite(verm2, HIGH);
 digitalWrite(amar2, LOW);
 digitalWrite(verde2, LOW);
 delay(2000); // ESPERA 2 SEGUNDOS
}
```