• pinMode(pino de 0 a 13, INPUT ou OUTPUT); Se INPUT é entrada de dados. Se OUTPUT é saída de dados.

• digitalRead(pino de 0 a 13); Faz a leitura do pino escolhido se está em nível lógico alto (HIGH ou 1) ou nível lógico baixo (LOW ou 0).

• digitalWrite(pino, HIGH/LOW); Escreve no pino escolhido um nível lógico alto (HIGH ou 1) ou nível lógico baixo (LOW ou 0).

• analogRead(pino); Lê uma entrada analógica (variável) no pino escolhido.

• delay(ms); Determina o tempo que o Arduino irá esperar até executar a próxima linha de código.