/\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

\*Filename : testwiringpi.c

\*Description : this program controls led flashing with wiringPi

\*Company : SunRobotics Technologies

\*Website : www.sunrobotics.co.in

\*E-mail : support@sunrobotics.co.in(For Any Query)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*/

#include <wiringPi.h>

#include <stdio.h>

#define LEDPIN 0

int main(){

//when initialize wiring failed,print message to screen

if(wiringPiSetup()== -1){

printf("Setup wiringPi Failed!");

return -1;

}

pinMode(LEDPIN,OUTPUT);

printf(" \n");

printf(" \n");

printf("\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*|\n");

printf("| LED Blink |\n");

printf("| ----------------------- |\n");

printf("| |\n");

printf("| LED connect to GPIO 0 |\n");

printf("| |\n");

printf("| LED will blink at 500ms |\n");

printf("| |\n");

printf("\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*|\n");

while(1){

digitalWrite(LEDPIN,LOW);

printf("...LED OFF\n");

printf("\n");

delay(500);

digitalWrite(LEDPIN,HIGH);

printf("LED ON...\n");

printf("\n");

delay(500);

}

return 0;

}