

```

// PIN
int pinLuce = A5;
int pinAvvio = 11;
int pinSelettore = 8;
int pinUscita=13;

// STATO ingressi
int sLuce = 0;    // 0 se Luce <410 (<2 Volt)
int sAvvio = 0;   // 1=avvia solo se in modalità manuale
int sSelettore = 0; // 0=automatico; 1=manuale

void setup()
{
  pinMode(pinLuce, INPUT);
  pinMode(pinAvvio, INPUT);
  pinMode(pinSelettore, INPUT);
  pinMode(pinUscita, OUTPUT);
  Serial.begin(9600);
}

void loop()
{
  // Stato PIR
  sLuce = analogRead(pinLuce);
  sAvvio = digitalRead(pinAvvio);
  sSelettore = digitalRead(pinSelettore);
  Serial.print("Luce: "); Serial.println(sLuce);
  Serial.print("Avvio: "); Serial.println(sAvvio);
  Serial.print("Selettore: "); Serial.println(sSelettore);

  int U= (!(sLuce>=410) && !(sSelettore)) || (sAvvio && sSelettore);
  Serial.print("U: "); Serial.println(U);
  if ( U == 1 ) {
    digitalWrite(pinUscita, HIGH);
    Serial.println("Allarme!");
  } else {
    digitalWrite(pinUscita, LOW);
  }
  delay(2000);
}

```

