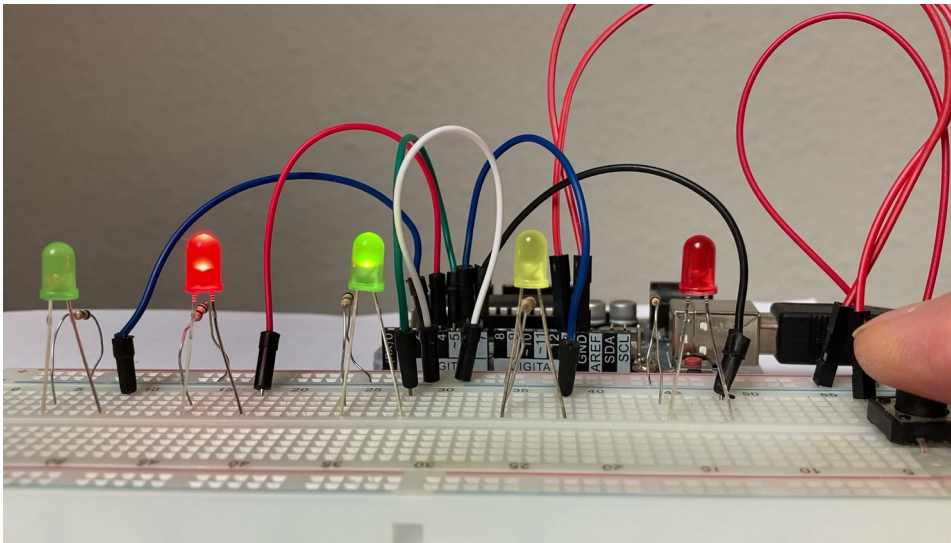


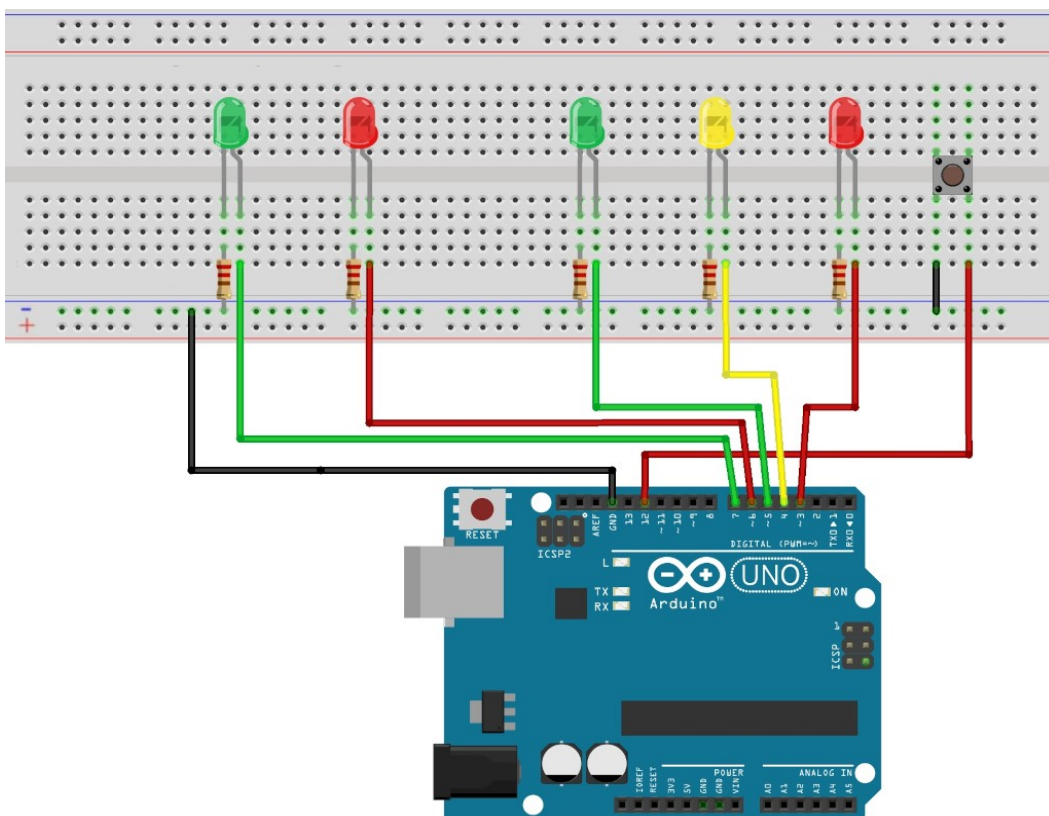
Eine Ampel mit Fußgängerampel soll mit einem Taster geschaltet werden. Wird der Taster gedrückt, schaltet die Fahrbahnampel auf rot und die Fußgängerampel auf grün.



Benötigte Bauteile:

- ➔ 2 rote LEDs
- ➔ 2 grüne LEDs
- ➔ 1 gelbe LED
- ➔ 5 Widerstände 220 Ω
- ➔ Taster
- ➔ Leitungsdrähte

Baue die Schaltung auf.



Definiere zuerst die Variablen für die Zuordnung der LEDs und die Variable für den Taster.

```
// Fahrbahnampel
int ROT = 3;
int GELB = 4;
int GRUEN = 5;

// Fußgängerampel
int F_ROT = 6;
int F_GRUEN = 7;
int TASTER = 12;
```

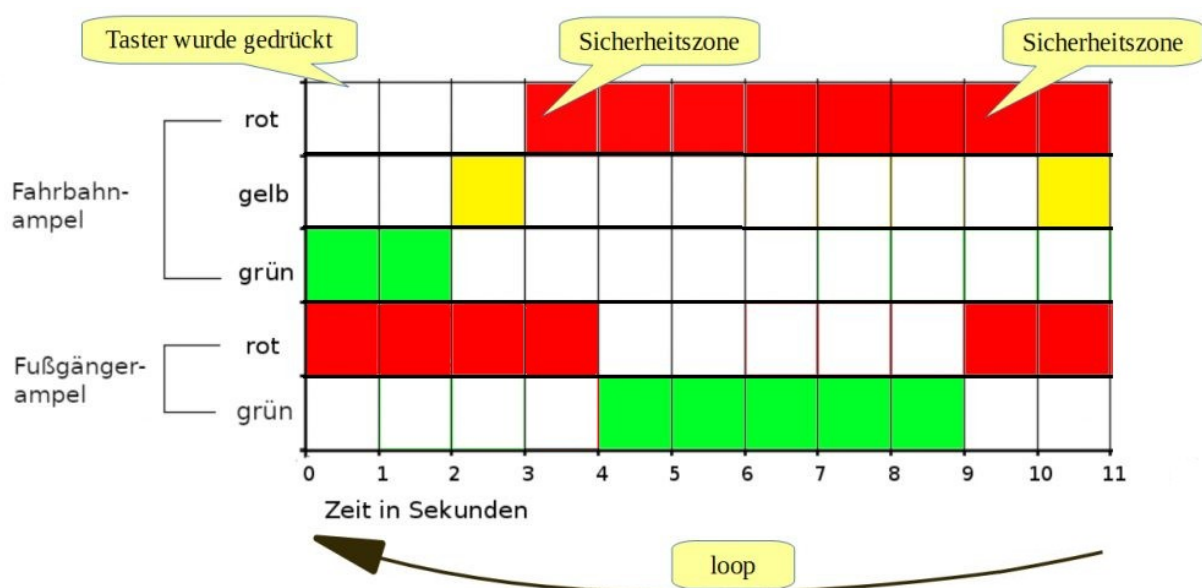
Für den Status des Taster wird ebenfalls eine Variable (TasterLesen) definiert: Der gelesene Wert (LOW/HIGH) entscheidet über die Schaltung der Ampeln.

```
int TasterLesen;
```

Im setup-Teil muss der pinMode des Tasters hinzugefügt. Im setup-Teil musst du den Taster als INPUT_PULLUP definieren. Damit wird der Eingang auf HIGH gesetzt. Das Verhalten des INPUT-Modus wird umgekehrt. HIGH bedeutet, dass der Taster ausgeschaltet ist und LOW, dass der Taster gedrückt wurde.

```
void setup()
{
  pinMode(ROT, OUTPUT);
  pinMode(GELB, OUTPUT);
  pinMode(GRUEN, OUTPUT);
  pinMode(F_ROT, OUTPUT);
  pinMode(F_GRUEN, OUTPUT);

  // Taster
  pinMode(TASTER, INPUT_PULLUP);
}
```



Das Programm muss feststellen können, ob der Taster gedrückt wurde. Hierzu wird eine **if-Abfrage** benutzt.

Beispiel: Sie hat die Form:

```
// wenn die Bedingung erfüllt ist ...
if (Variable == Wert)
{
  // Befehl ausführen
}
```

In diesem Fall wird der Zustand der Variable Tasterlesen abgefragt. Ist der Zustand LOW, wird die Ampel geschaltet.

Zunächst zeigt die Fußgängerampel rot und die Fahrbahnampel grün. Wird der Taster gedrückt ist der Status des Tasters dann LOW.

Das wird mit if abgefragt:

```
void loop()
{
  // Ampel grün/Fußgängerampel rot
  digitalWrite(F_ROT, HIGH);
  digitalWrite(GRUEN, HIGH);

  // Zustand des Tasters lesen
  TasterLesen = digitalRead(TASTER);

  // LOW → Taster gedrückt
  if (TasterLesen == LOW)
  {
    // 1 Sekunde Pause
    delay(1000);

    // Fahrbahnampel grün aus
    digitalWrite(GRUEN, LOW);

    // Fahrbahnampel gelb an
    digitalWrite(GELB, HIGH);
    delay(1000);
    digitalWrite(GELB, LOW);

    // Fahrbahnampel rot an
    digitalWrite(ROT, HIGH);

    // 1 Sekunde Sicherheitszeit
    delay(1000);

    // Fußgängerampel auf grün schalten
    digitalWrite(F_ROT, LOW);
    digitalWrite(F_GRUEN, HIGH);
    delay(5000);
    // Fußgängerampel auf rot schalten
    digitalWrite(F_GRUEN, LOW);
    digitalWrite(F_ROT, HIGH);
```

```
// 1 Sekunde Pause
delay(1000);

// Fahrbahnampel auf gelb und dann auf rot schalten
digitalWrite(GELB, HIGH);
delay(1000);
digitalWrite(ROT, LOW);
digitalWrite(GELB, LOW);
}
}
```

Hartmut Waller (hartmut-waller.info/arduino-blog) Letzte Änderung: 06.05.24