### Straßenampel Lösung mit PIN 12, 11, 10

int AmpelRot = 12;

int AmpelGelb = 11;

int AmpelGruen = 10;

void setup() {

pinMode(AmpelRot,OUTPUT);//Rot

pinMode(AmpelGelb,OUTPUT);//Gelb

pinMode(AmpelGruen,OUTPUT);//Grün

Serial.begin(9600);

}

void loop() {

digitalWrite(AmpelRot,HIGH);

digitalWrite(AmpelGelb,LOW);

digitalWrite(AmpelGruen,LOW);

Serial.println("Warte");

delay(10000);

digitalWrite(AmpelRot,HIGH);

digitalWrite(AmpelGelb,HIGH);

digitalWrite(AmpelGruen,LOW);

delay(2000);

digitalWrite(AmpelRot,LOW);

digitalWrite(AmpelGelb,LOW);

digitalWrite(AmpelGruen,HIGH);

Serial.println("Fahre");

delay(6000);

digitalWrite(AmpelRot,LOW);

digitalWrite(AmpelGelb,HIGH);

digitalWrite(AmpelGruen,LOW);

delay(2000);

}

### Straßenampel und Fußgängerampel bei Kreuzungen mit Pin 12,11, 10, 6, 7

int AmpelRot = 12;

int AmpelGelb = 11;

int AmpelGruen = 10;

int fgRot = 6;

int fgGruen = 7;

void setup() {

pinMode(AmpelRot, OUTPUT);

pinMode(AmpelGelb, OUTPUT);

pinMode(AmpelGruen, OUTPUT);

pinMode(fgRot, OUTPUT);

pinMode(fgGruen, OUTPUT);

}

void loop() {

// gruen

digitalWrite(AmpeRot, LOW);

digitalWrite(AmpeGelb, LOW);

digitalWrite(AmpeGruen, HIGH);

digitalWrite(fgRot, HIGH);

digitalWrite(fgGruen, LOW);

delay(6000);

// gelb

digitalWrite(AmpeRot, LOW);

digitalWrite(AmpeGelb, HIGH);

digitalWrite(AmpeGruen, LOW);

digitalWrite(fgRot, HIGH);

digitalWrite(fgGruen, LOW);

delay(2000);

// rot

digitalWrite(AmpeRot, HIGH);

digitalWrite(AmpeGelb, LOW);

digitalWrite(AmpeGruen, LOW);

digitalWrite(fgRot, LOW);

digitalWrite(fgGruen, HIGH);

delay(10000);

// rot-gelb

digitalWrite(AmpeRot, HIGH);

digitalWrite(AmpeGelb, HIGH);

digitalWrite(AmpeGruen, LOW);

digitalWrite(fgRot, HIGH);

digitalWrite(fgGruen, LOW);

delay(2000);

}

}