#SW ENTRADA CON PULL-UP EN PIN 4

import RPi.GPIO as GPIO

GPIO.setmode(GPIO.BCM)

#GPIO.setmode(GPIO.BOARD)

GPIO.setwarnings(False)

import time as tiempo

#GPIO.setup(8, GPIO.OUT)

GPIO.setup(25, GPIO.OUT)

#GPIO.setup(24, GPIO.OUT)

#GPIO.setup(23, GPIO.OUT)

GPIO.setup(22, GPIO.IN)

#GPIO.setup(17, GPIO.IN)

GPIO.setup(18, GPIO.IN)

GPIO.setup(27, GPIO.IN)

BLINKER = 0

print ('INICIANDO PROGRAMA PARA MODULO RAS-040A')

GPIO.output(25, GPIO.HIGH)

#----------------------------------------------

while True:

 if (GPIO.input(22) == False):

 print ('SW CERRADO22')

 GPIO.output(25, GPIO.HIGH)

 if (GPIO.input (27) == False):

 print ('SW CERRADO27')

 GPIO.output(25, GPIO.LOW)

 if (GPIO.input (18) == False):

 print ('SW CERRADO18')

 BLINKER = BLINKER +1

 while BLINKER > 1:

 GPIO.output(25, GPIO.HIGH)

 tiempo.sleep (.1)

 GPIO.output(25, GPIO.LOW)

 tiempo.sleep (.1)

 GPIO.output(25, GPIO.HIGH)

 tiempo.sleep (.1)

 GPIO.output(25, GPIO.LOW)

 tiempo.sleep (.1)

 GPIO.output(25, GPIO.HIGH)

 tiempo.sleep (.1)

 GPIO.output(25, GPIO.LOW)

 tiempo.sleep (.1)

 GPIO.output(25, GPIO.HIGH)

 tiempo.sleep (.1)

 GPIO.output(25, GPIO.LOW)

 tiempo.sleep (.1)

 GPIO.output(25, GPIO.HIGH)

 tiempo.sleep (.1)

 GPIO.output(25, GPIO.LOW)

 tiempo.sleep (.1)

 GPIO.output(25, GPIO.HIGH)

 tiempo.sleep (.1)

 GPIO.output(25, GPIO.LOW)

 tiempo.sleep (.1)

 BLINKER = 0

 if BLINKER >=2:

 BLINKER = BLINKER+1

 BLINKER = 0

 #break

print ('FIN DEL PROGRAMA')