KOMEHTAPIAI

// - Однострочный комментарий

- /*
- * Многострочный коментарий
- */

*ВСЕ КОМЕНТАРИИ НЕ ЗАНИМАЮТ ПАМЯТЬ

БИБЛИОТЕКИ

#include - подключить файл(библиотеку)

ФУНКЦИИ

void - функция которая не возращает значения

void setup() {

- Всё находящееся внутри {} будет выполнено 1 раз при загрузке Arduino.
- Прописываем настройки и режим работы ардуино.
- Инициализируем всё, что к ней подключено.

void loop() {

- Всё находязееся внутри {} бесконечно повторяется сверху вниз.
- Идёт чтение значений приборов, их обработка.
- Выводы на дисплей, вращение моторчиков и т.д.
- Произведение расчётов.

функция - фрагмент программного кода (подпрограмма), к которому можно обратиться из другого места программы

Функция объявляется вне другой функции

void myFunction() { — не возвращающая функция

- void слово, показывающее, что функция ничего не возвращает
- myFunction название функции
- return оператор, возвращающий результат
- myFunction(); обращение к функции в коде

Временые функции

delay(); — задержка, в скобках указывается число миллисекунд (в 1 сек 1.000 миллисекунд). Максимальное значение 4.294.967.295 мс – ~1200 часов – ~ 50 суток

delayMicroseconds() — задержка, в скобках указывается число микросекунд (в 1 сек 1.000.000 микросекунд)
Максимальное значение 16.383 мкс – 16 миллисекунд

! ИСПОЛЬЗОВАТЬ НЕ РЕКОМЕНДУЕТСЯ, ПОТОМУ ЧТО ОСТАНАВЛИВАЕТСЯ ВЕСЬ КОД! millis() - возвращает количество миллисекунд, прошедших с момента включения микроконтроллера

Макс.значение: 4.294.967.295 мс - ~50 суток

Разрешение: 1 миллисекунда

micros() - возвращает количество микросекунд, прошедших с момента включения микроконтроллера

Макс.значение: 4.294.967.295 мкс – ~70 мин

Разрешение: 4 микросекунды

пример таймера

```
unsigned long last_time;
void setup() {
void loop() {
  if (millis() - last_time > 5000) {
    last_time = millis();
    <код> // выполняется параллельно с другим кодом и не тормозит его!
```

ТИПЫ ДАННЫХ

объявление:

- изначально без значения "тип данных" "имя";
- изначально с значением "тип данных" "имя" = "значение";

примеры:

- int hello1; // по умолчанию 0.
- int hello2 = 5; // равна 5.

Название	Bec	Диапазон	Особенность		
boolean	1 байт	0 или 1	Логическая переменная, может принимать значения true (1) и false (0) Знак инверсии - !		
char	1 байт	-128 127	Хранит номер символа из таблицы символов ASCII		
byte	1 байт	0 255	Используется для хранения небольших значений чисел		

Название	Bec	Диапазон	Особенность		
int	2 байта	-32.768 32.767	Используется для хранения чисел		
unsigned int 2 байта		0 65.535	Используется для хранения только чётных чисел		
word	word 2 байта		тоже самое, что и unsigned int		

Название Вес		Диапазон	Особенность		
long	4 байта	-2.147.483.648 2 147 483 647	Используется для хранения больших чисел -2 млрд 2 млрд		
unsigned long	4 байта	0 4.294.967.295	Используется для хранения только чётных чисел		

Название	Bec	Диапазон	Особенность		
float	4 байта	-3.4028235E+38 3.4028235E+35	Хранит числа с плавающей точкой (десятичные дроби) Точность: 6-7 знако в		
double	4 байта		То же самое, что и float (не используется)		

Особенности float

- 1. Присваивать только значения с точкой, даже если оно целое (10.0).
- 2. Делить тоже только на числа с точкой, даже если они целые (переменная / 2.0).
- 3. При делении целочисленного типа с целью получить число с плавающей точкой, писать (float) перед вычислением! Пример:
 - float <name> = (float) <int переменная> / 2.314
- P.S. Операции с числами типа float занимают гораздо больше времени, чем с целыми! Если нужна высокая скорость вычислений, лучше применять всякие хитрости.

HEPEMEHHBIE

Действия с переменными

- +,-,*,/ сложить, вычесть, умножить, поделить
- pow(x, a); Возвести "x" В степень "a" (x^a) pow может возводить в дробную степень!
- sqr(x); Возвести число "x" В квадрат (x^2)
- sqrt(x); Взять квадратный корень числа "x"
- abs(x); найти модуль числа, |x|
- sin(x), cos(x), tan(x); синус, косинус, тангенс
- round(x); математическое округление
- ceil(x); округлить в бо́льшую сторону
- floor(x); округлить в меньшую сторону

- х += а; прибавить "а" к "х"
- х -= а; вычесть "а" из "х"
- х *= а; домножить "х" на "а"
- х /= а; разделить "х" на "а"
- х++; увеличить "х" на 1
- х--; уменьшить "х" на 1

Константы

const <тип> <имя> = <значение>; — объявить константу

#define <имя> <значение> "без ;" — объявить константу через define (занимает меньше памяти, и присвоенные значения через define являются именем переменных, т.е #define light1 7 — в коде обращаемся к 7.

! Константа значений не меняет!

Область видимости переменных

Все переменные объявленные в коде вне функций — глобальные

Переменные объявленные в коде в функции — локальные

ПОРТЫ

СОМ порт

- Serial объект библиотеки Serial для работы с последовательным портом (СОМ портом)
- Serial.begin(<скорость>); открыть порт
- Serial.print(); вывод в порт. Переменные и цифры напрямую, текст в ""
- Serial.println(); вывод с переводом строки
- Serial.println(val, n); вывод переменной val с n числом знаков после запятой
- Serial.println(val, <базис>); вывод с указанным базисом:
 - **DEC** десятичный (человеческие числа)
 - НЕХ 16-ричная система
 - ост 8-ричная система
 - BIN двоичная система

Данные с компьютера попадают в буфер с объёмом 64 байта, и ждут обработки

• Serial.available(); — проверить буфер на наличие входящих данных

• Serial.read(); — прочитать входящие данные в символьном

формате! Согласно ASCII

• Serial.read() - '0'; — прочитать данные в целочисленном формате. По одной цифре!

• Serial.parseInt(); — прочитать данные в целочисленном формате. Число целиком!

Код		Код		Код		Код		Код		Код		Код	
32 33 34 35 36 37 38 39 41 42 43	пробел # :: # \$ % oo, { } * +	44 45 46 47 48 49 50 51 52 53 54 55	,/01234567	56 57 58 59 61 62 63 64 65 67	89 · · · · < = > ? @ A B C	68 69 70 71 72 73 74 75 76 77 78 79	DEFGHIJKLMNO	80 81 82 83 84 85 86 87 88 89 90 91	P Q R S T U V W X Y Z [92 93 94 95 96 97 98 99 100 101 102 103	\lambda abcdefg	104 105 106 107 108 109 110 111 112 113 114	h:i;klmnopqrs

Порты ввода/вывода

- Аналоговые и цифровые порты могут работать как **ВХОДЫ** и как **ВЫХОДЫ**
- По умолчанию все работают как ВЫХОДЫ

pinMode(pin, mode); — настройка порта

digitalWrite(pin, signal); — подать цифр. сигнал

```
pin — пин, куда подаем сигнал (см.выше)signal — какой сигнал подаем:LOW - 0 (false) — 0 ВольтHIGHT - 1 (true) — 5 Вольт
```

digitalRead(pin); — прочитать цифровой сигнал pin — номер пина, с которого считываем

Аналоговые порты ввода/вывода

analogRead(pin); — возвращает значение 0 ... 1023 в зависимости от напряжения на пине от 0 до опорного напряжения (гробо 5В)

```
map(val, min, max, new_min, new_max);
Возвращает величину в новом диапазоне
val - входная величина
min, max - минимальное и максимальное значение на входе в map
new_min, new_max - соответственно min и max значения на выходе
```

constrain(val, min, max); — ограничить диапазон переменной val до min и max (map и constrain обычно используются вместе, дополняя друг друга)

ОПЕРАТОРЫ

Операторы сравнения

- == равно
- := неравно
- > больше
- < меньше
- >= больше или равно
- <= меньше или равно

Логические операторы

- && логическое И
- логическое ИЛИ
- •! логическое отрицание

Условные операторы

```
if () {
 • Условный оператор, проверяет условие в () и выполняет код в {} если оно верно
if () {
 • Условный оператор, проверяет условие в () и выполняет код в {} если оно верно
} else {
 • Выполнить кусок кода, если не сработал if
```

```
if () {
```

• Условный оператор, проверяет условие в () и выполняет код в {} если оно верно

```
} else if () {
```

• Выполнить кусок кода, если не сработало условие выше

```
} else if() {
```

• Выполнить кусок кода, если не сработало условие выше

} else {

• Выполнить кусок кода, если не сработали условия выше

```
switch (val) { — рассматриваем переменную val case 1: <код> — если она равна 1, выполнить код здесь break;
```

case 2: <код> — если она равна 2, выполнить код здесь break;

••••••

default: (необязательно) — если, что-то ещё, выполнить код здесь

Стандартный Arduino ШИМ генератор

```
Разрядность: 8 бит
```

Вход: цифровое значение 0 ... 255

Выход: ШИМ сигнал со скважностью 0 ... 100%

Функция: analogWrite(pin, duty);

- pin пин, на который пойдёт ШИМ
- duty значение 0 ... 255


```
for (counter; condition; change) {
```

- counter переменная счётчика, обычно создают новую <локальную>, в стиле int i = 0;
- condition условие, при котором выполняется цикл, например <счётчик меньше 5> i < 5;
- change изменение, т.е увеличение или уменьшение счётчика, например i++, i--, i += 10;

```
break; - выйти из цикла
continue; - пропустить итерацию
```

```
while (condition) {
 • condition - условие, при котором выполняется блок кода заключённый в {}
break; - выйти из цикла
continue; - пропустить итерацию
*while (1) {
 • Бесконечный цикл
```

do {} while (condition); - цикл с постусловием

• condition - условие, при котором выполняется блок кода, заключённый в {}. В отличие от предыдущего цикла, выполнится хотя бы один раз, даже если условие изначально неверно

break; - выйти из цикла continue; - пропустить итерацию

РАНДОМ

random(min, max); - функция, возвращающая случайное число в диапазоне от min до max (-1) random(max); - то же самое, но возвращает от 0 до max (-1)

randomSeed(value); - функция, задающая начало отсчёта генератору псевдослучайных чисел

• value - любое число типа long

MACC/18bl

Массив - структура данных в виде набора Компонентов (элементов массива), расположенных в памяти непосредственно друг за другом, и имеющих адреса, по которым их можно читать или перезаписывать.

Объявление массива

```
<тип> <имя> [<число элементов>];
<тип> <имя> [] = {элемент1, элемент2...};
```

Если не указываются элементы, то обязательно нужно указать размер массива, чтобы под него выделилось место в памяти. Размер Можно не указывать в том случае, если сразу указываются сразу все элементы. Примеры:

Обращение к массиву

```
<umяMaccuba>[<номерЯчейки>] = <значение>;>] = <значение>;
<tunДанных> <umяПеременной> = <umяMaccuba>[<номерЯчейки>];
```

Двумерные массивы

int my2array[2][3] = { - 2 строки, 3 столбца

{10, 300, 1000}, {666, 20, 1300}

my2array[0][0]; - это 10

my2array[0][2]; - это 1000

my2array[1][1]; - это 20

my2array[1][0]; - это 300

	столбец 0	столбец 1	столбец 2	столбец 3
строка 0	arr[0][0]	arr[0][1]	arr[0][2]	arr[0][3]
строка 1	arr[1][0]	arr[1][1]	arr[1][2]	arr[1][3]
строка 2	arr[2][0]	arr[2][1]	arr[2][2]	arr[2][3]

АППАРАТНЫЕ ПРЕРЫВАНИЯ

attachInterrupt(pin, function, mode); подключить прерывание detachInterrupt(pin); - отключить прерывание

- pin пин, на который настроена обработка
- function вызываемая функция
- mode режим работы. Их несколько:
- LOW срабатывает, когда на пине LOW
- RISING срабатывает, когда сигнал меняется с LOW на HIGH
- FALLING срабатывает, когда сигнал меняется с HIGH на LOW
- CHANGE срабатывает, когда сигнал меняется с LOW на HIGH и наоборот
- noInterrupts(); приостановить обработку прерывания
- interrupts(); продолжить обработку прерывания

ЭНЕРГОСБЕРЕЖЕНИЕ И

COH

олоооооооо