

**КОМЕНТАРИИ**

**// - Однострочный комментарий**

**/\***

**\* Многострочный комментарий**

**\*/**

**\*ВСЕ КОМЕНТАРИИ НЕ ЗАНИМАЮТ ПАМЯТЬ**

**БИБЛИОТЕКИ**

**#include** - подключить файл(библиотеку)

**ФУНКЦИИ**

# **void** - функция которая не возвращает 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 находящееся 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**

**Два типа функций:**



**Не возвращает результат**

```
void <имяФункции>(){  
}
```

**Возвращает результат**

```
<типДанных> <имяФункции> () {  
}
```

**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

**}**



# Временные 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	Вес	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	Вес	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	2 байта	0 ... 65.535	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	Вес	Диапазон	Особенность
float	4 байта	<div>-3.4028235E+38</div> <div>...</div> <div>3.4028235E+35</div>	Хранит числа с плавающей точкой (десятичные дроби) Точность: 6-7 знаков
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**.**

**ПЕРЕМЕННЫЕ**

# 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 бóльшую сторону
- **floor(x);** - округлить в меньшую сторону

- **$x += a;$**  - прибавить "a" к "x"
- **$x -= a;$**  - вычесть "a" из "x"
- **$x *= a;$**  - домножить "x" на "a"
- **$x /= a;$**  - разделить "x" на "a"
- **$x++;$**  - увеличить "x" на 1
- **$x--;$**  - уменьшить "x" 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**



# COM порт

- **Serial** - объект библиотеки Serial для работы с последовательным портом (COM 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)
  - HEX** - 16-ричная система
  - OCT** - 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	пробел	44	,	56	8	68	D	80	P	92	\	104	h
33	!	45	-	57	9	69	E	81	Q	93	]	105	i
34	..	46	.	58	:	70	F	82	R	94	^	106	j
35	#	47	/	59	;	71	G	83	S	95	_	107	k
36	\$	48	0	60	<	72	H	84	T	96	`	108	l
37	%	49	1	61	=	73	I	85	U	97	a	109	m
38	&	50	2	62	>	74	J	86	V	98	b	110	n
39	'	51	3	63	?	75	K	87	W	99	c	111	o
40	{	52	4	64	@	76	L	88	X	100	d	112	p
41	}	53	5	65	A	77	M	89	Y	101	e	113	q
42	*	54	6	66	B	78	N	90	Z	102	f	114	r
43	+	55	7	67	C	79	O	91	[	103	g	115	s

# 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

**pin** — номер порта:

Цифровые: 0-13

Аналоговые: 14-19 (A0-A5)

**mode** — режим работы порта:

INPUT - вход, принимает сигнал

OUTPUT - выходи, выдает 0 или 5 Вольт

INPUT\_PULLUP - вход с подтяжкой к 5 Вольт

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

**pin** — пин, куда подаем сигнал (см.выше)

**signal** — какой сигнал подаем:

LOW - 0 (false) — 0 Вольт

HIGHT - 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 5V)

**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
- **!=** — не равно
- **>** — 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**

**}**

**ШИМ**

# 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

**ЦИКЛЫ**

**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**

**МАССИВЫ**

**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:**

**int myInts[6];**

**int myPins[] = {2, 4, 8, 3, 6};**

**int mySensVals[6] = {2, 4, -8, 3, 2};**

**char message[6] = "hello";**

**Нумерация элементов начинается с 0!**

## Обращение к массиву

**<имяМассива>[<номерЯчейки>] = <значение>;>] = <значение>;**  
**<типДанных> <имяПеременной> = <имяМассива>[<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	<b>arr[0][0]</b>	<b>arr[0][1]</b>	<b>arr[0][2]</b>	<b>arr[0][3]</b>
строка 1	<b>arr[1][0]</b>	<b>arr[1][1]</b>	<b>arr[1][2]</b>	<b>arr[1][3]</b>
строка 2	<b>arr[2][0]</b>	<b>arr[2][1]</b>	<b>arr[2][2]</b>	<b>arr[2][3]</b>

**АППАРАТНЫЕ  
ПРЕРЫВАНИЯ**



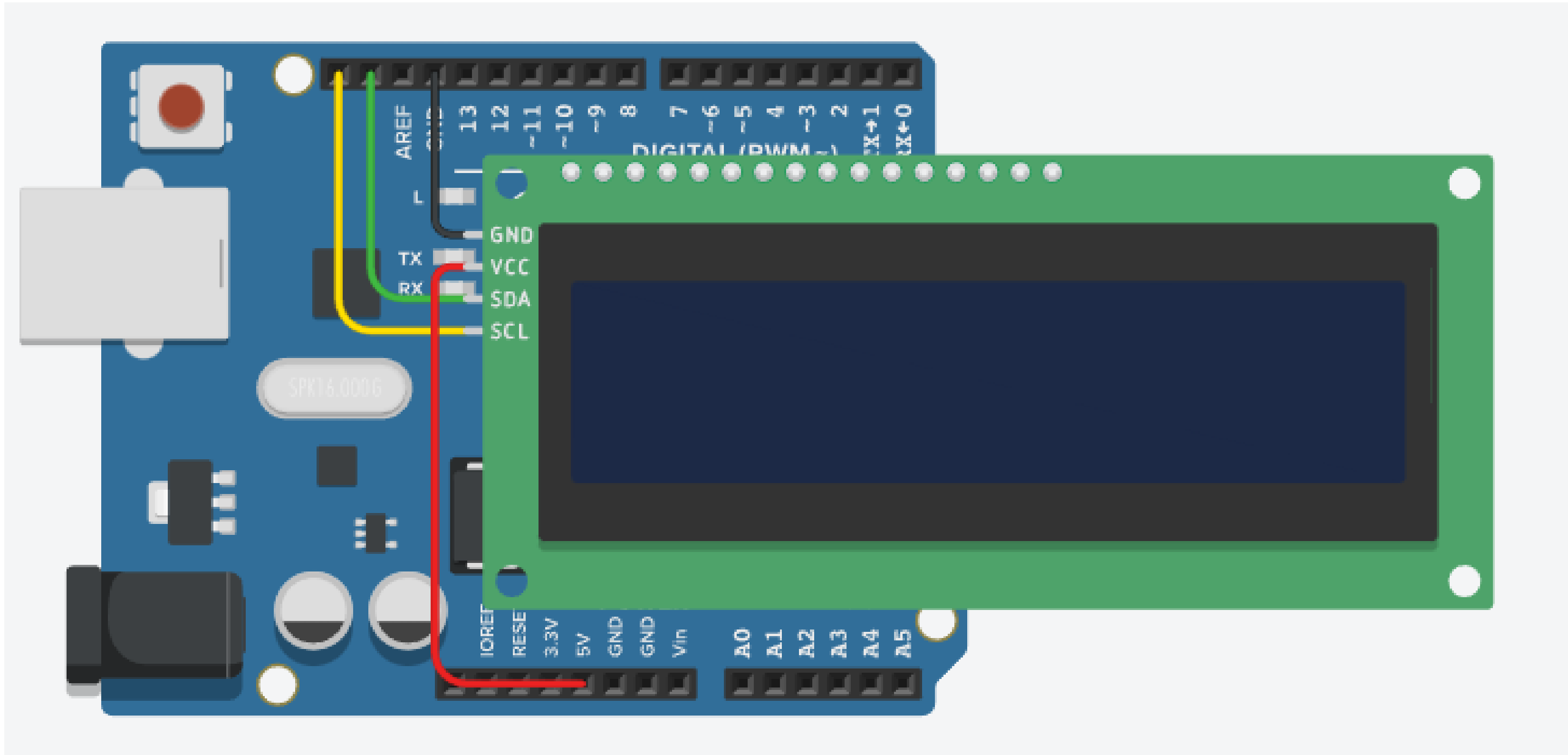
**attachInterrupt(pin, function, mode);** подключить прерывание

**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

**УПРАВЛЕНИЕ LCD**

## Схема подключения:



- **#include <Adafruit\_LiquidCrystal.h>** — подключение библиотеки
- **Adafruit\_LiquidCrystal <имяДисплея>(0);** — подключение LCD
- **<имяДисплея>.begin(16, 2);** — запуск дисплея
- **<имяДисплея>.print(<текст>);** — вывод текста на экран дисплея
- **<имяДисплея>.setCursor(<символ>, <строка>);** — откуда начать писать
- **<имяДисплея>.setBacklight(<значение>);** — яркость экрана:
  - 0** - темно
  - 1** - светло
- **<имяДисплея>.blink();** — мигающий квадрат, типо курсор
- **<имяДисплея>.clear();** — очистить написанное

**библиотека:** [https://github.com/adafruit/Adafruit\\_LiquidCrystal](https://github.com/adafruit/Adafruit_LiquidCrystal)