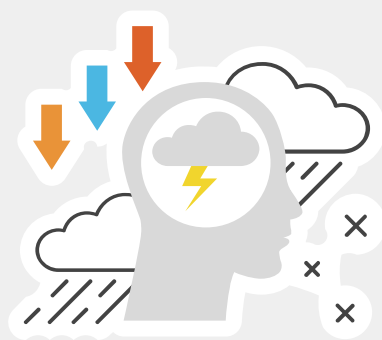


ATELIER AVANSAȚI ARDUINO

Prezentare realizată de Badescu Bianca

CE CUPRINDE ACEST ATELIER?



01

**INFORMAȚII
DESPRE
MOTOARE**

02

**INFORMAȚII
DESPRE
SENZORI**

03

**SCRIEREA DE
FUNCȚII**

04

**CUM MIȘCĂM
UN ROBOT?**

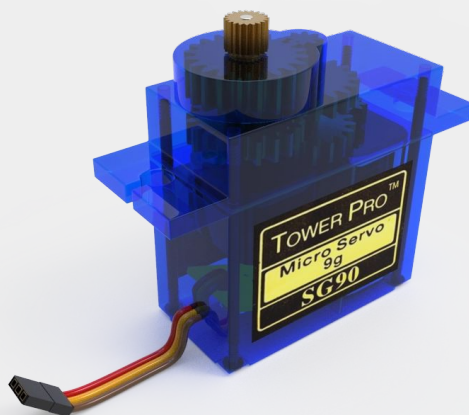
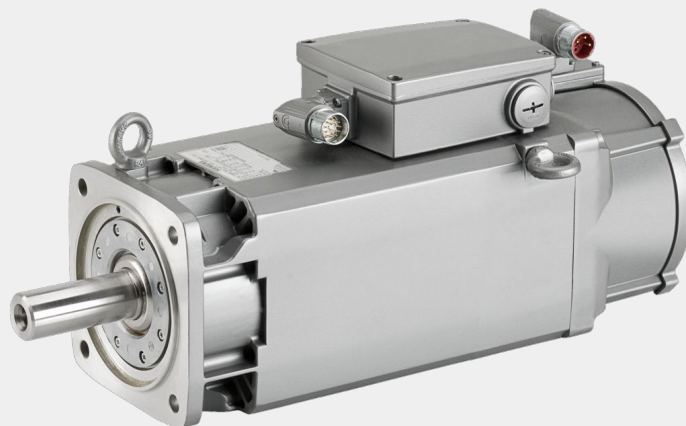
01

INFORMAȚII DESPRE MOTOARE



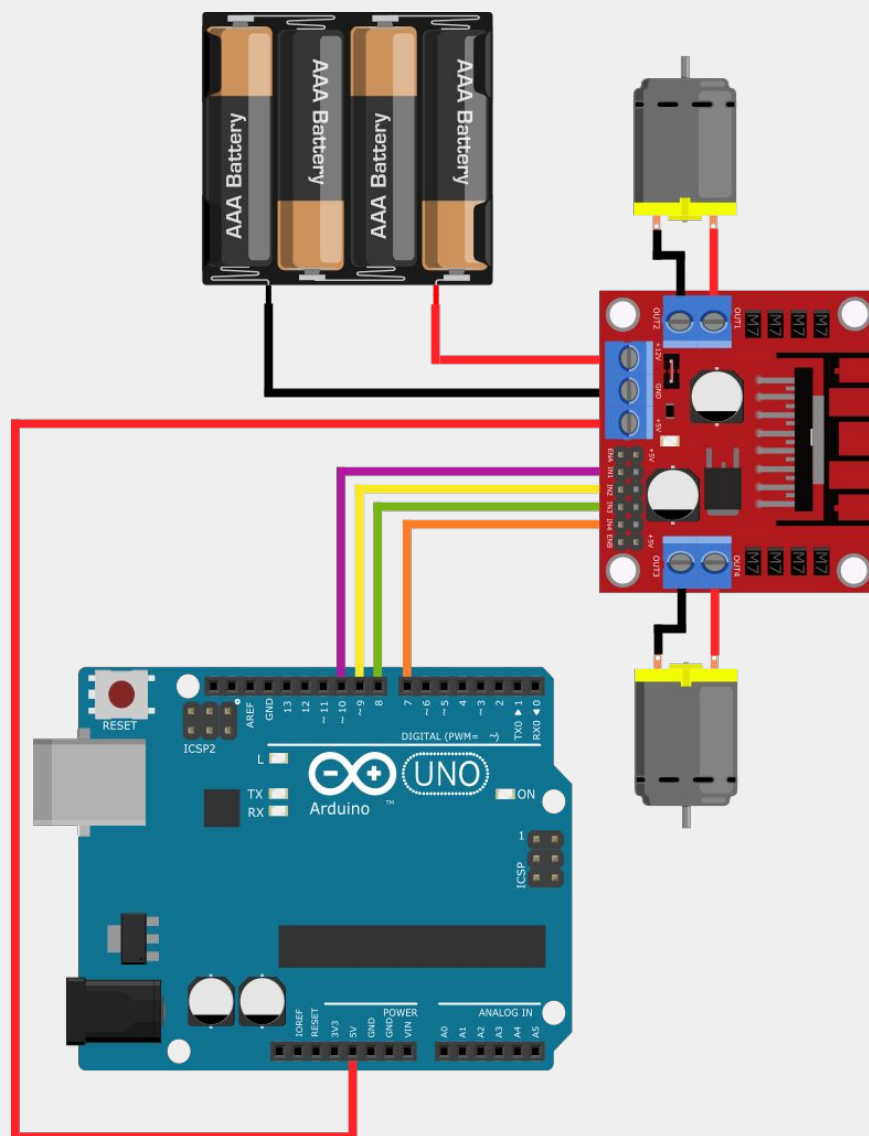
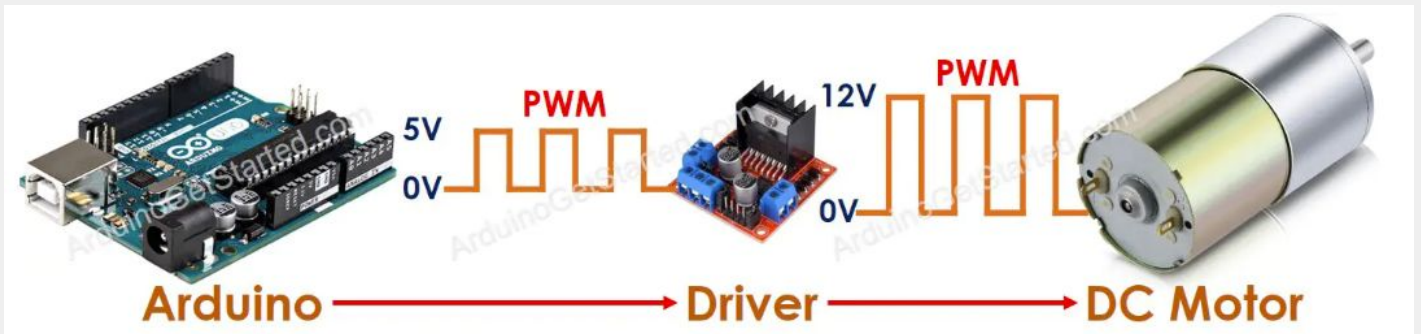
EXEMPLE DE MOTOARE

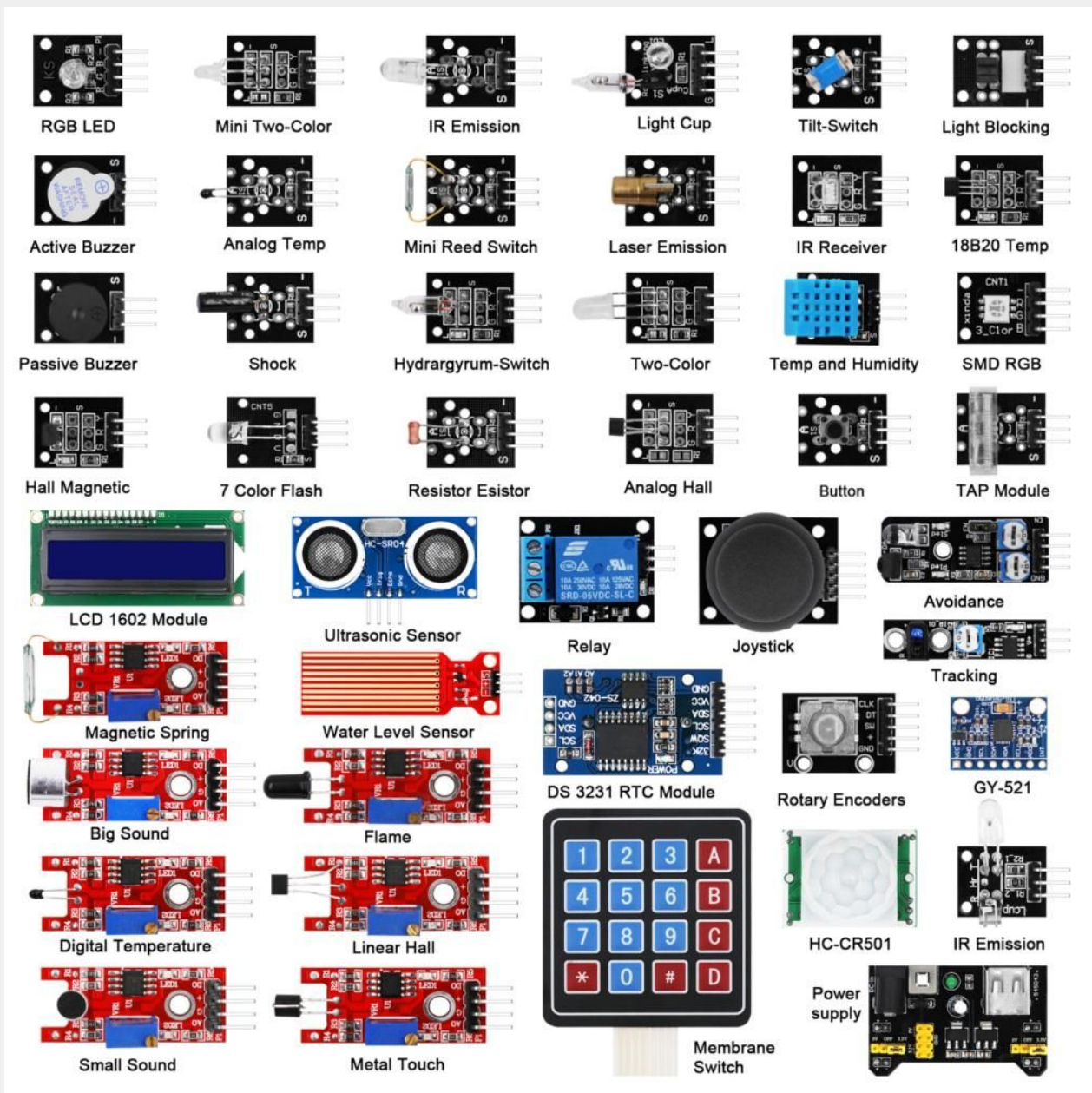
SERVOMOTOARE



MOTOARE DC

CUM PROGRAMĂM MOTOARE?





02

INFORMAȚII DESPRE SENZORI

EXEMPLE DE SENZORI



Ultrasonic Sensor



Gas Sensor



Color Sensor



PIR Sensor



Accelerometer



Potentiometer



IR Sensor

 circuitmix



Flex Sensor



LDR



Thermistor



Rain Sensor



IR Transmitter



Photodiode
(IR Receiver)



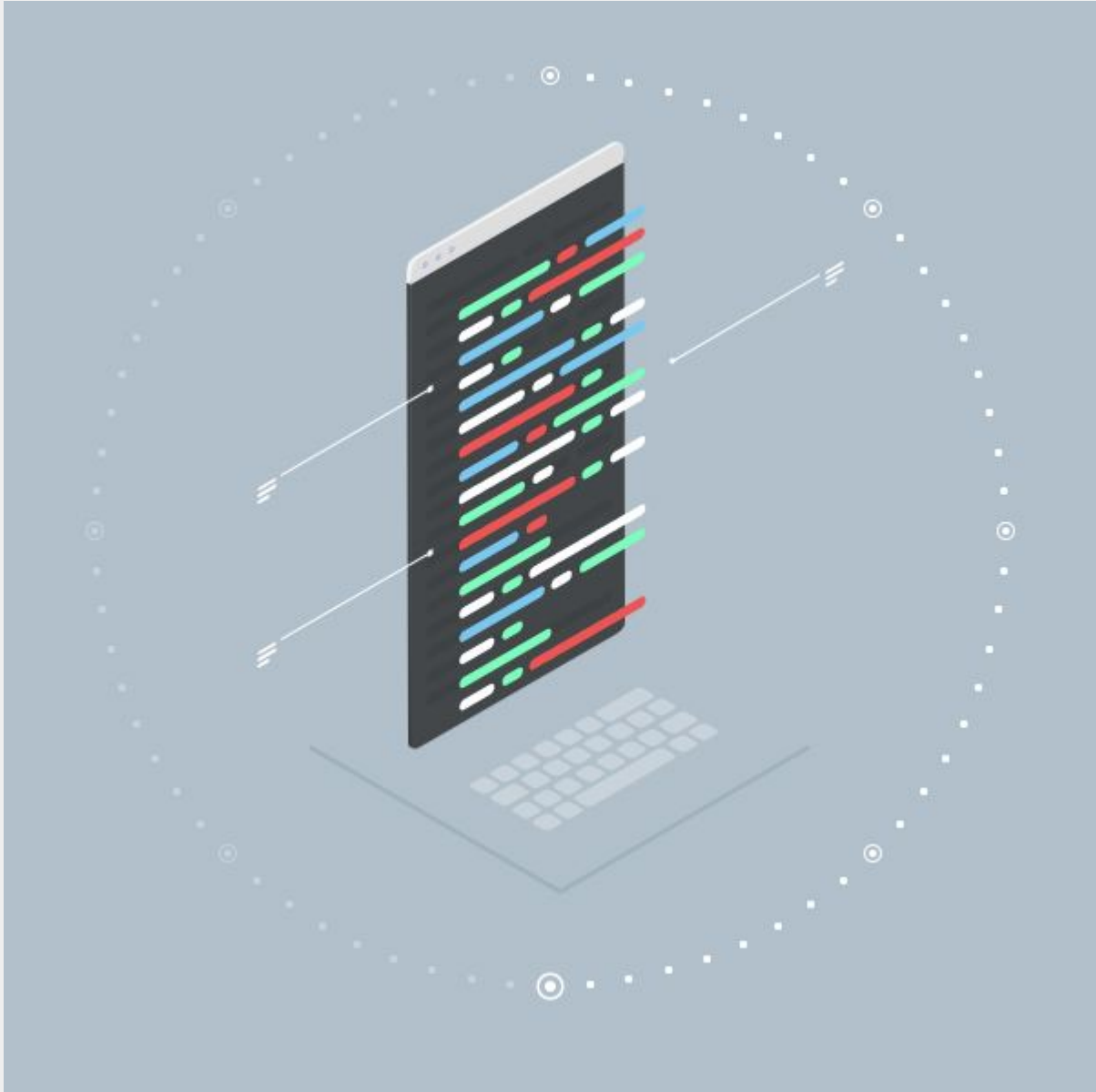
LM35
(Temperature
Sensor)



Microphone



Hall
Sensor



03

SCRIEREA DE FUNCȚII

CE CONȚINE O FUNCȚIE?

RETURN TYPE

Dacă funcția trebuie să returneze un număr de un anumit tip, atunci aceasta va fi de tip int, long, char etc.

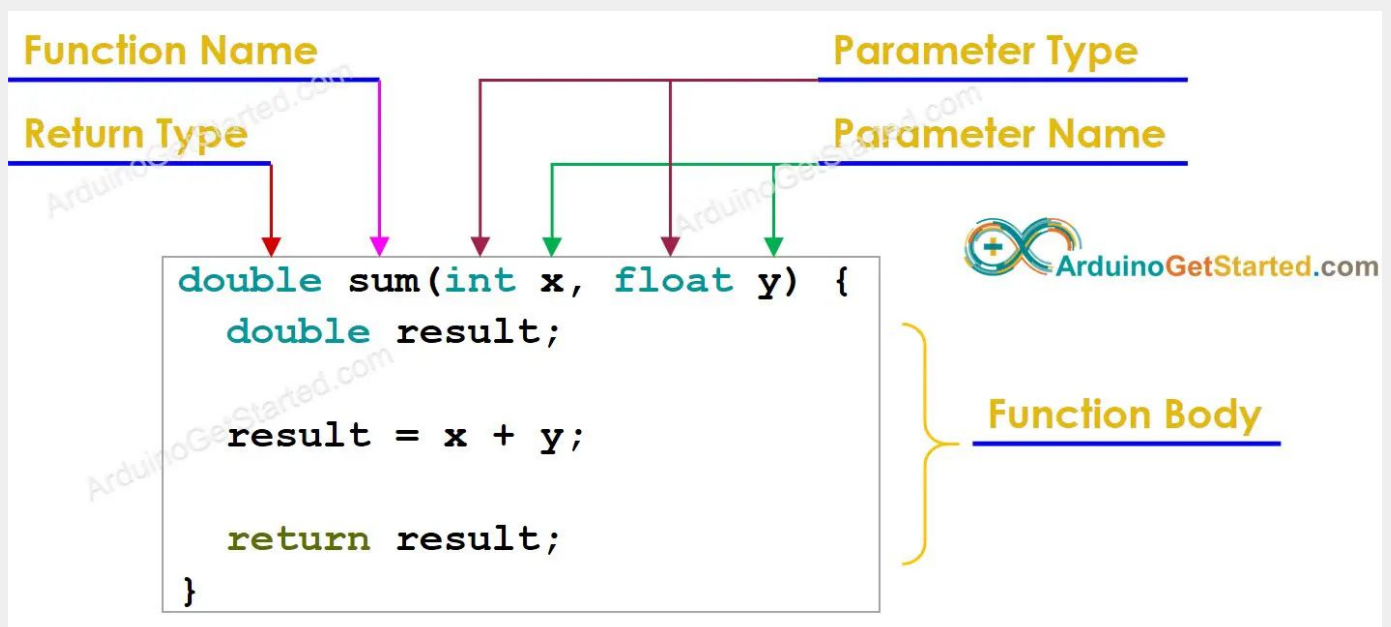
Dacă funcția trebuie să modifice ceva, atunci va fi de tip void.

FUNCTION NAME

PARAMETERS

STATEMENTS

Aici se vor scrie instrucțiunile care vor fi executate atunci când funcția va fi apelată.



04

CUM MIȘCĂM UN ROBOT?



SOLUȚIE

**b14labutoane/roomie-2.0: first robot
out here (github.com)**