

## 1. Arduino IDE

**Arduino IDE** – программа для написания и загрузки прошивки в плату, скачать можно с официального сайта (рисунки 1,2) [вот здесь](#) (Внимание! Перевод языка страницы в браузере ломает кнопки!). Перед загрузкой вам предложат пожертвовать на развитие проекта, можно отказаться и нажать **JUST DOWNLOAD** (только скачать).



Рисунок 1 – Как скачать IDE



Рисунок 2 – Скачивание среды

Для работы рекомендуется компьютер с **Windows 7** или выше, либо **Linux/MacOS**

- Если у вас **Windows XP**, придётся установить версию [1.6.13](#), более свежие версии будут очень сильно тормозить или не будут работать вообще. Есть ещё одна проблема: некоторые библиотеки не будут работать на старых

версиях Arduino IDE, также не будет работать поддержка плат семейства esp8266, поэтому крайне рекомендуется обновить свой компьютер до Windows 7 или выше

- Установка на Linux из системного репозитория – [читать тут](#)
- Установка на MacOS – [читать тут](#)

### Arduino Windows app

Не рекомендуется устанавливать Arduino Windows app из магазина приложений Windows, так как с ней бывают проблемы

### Другие версии

Не устанавливайте старые версии IDE, если нет на то весомых причин, а также beta и hourly-билды

## Java

Для старых версий Arduino IDE, а также для некоторых других программ, понадобится пакет **Java JRE**. Скачать можно [с официального сайта](#) для своей операционной системы.

## Установка

Arduino IDE устанавливается как обычная программа, запускаем и жмём далее далее далее...

## Драйвер

Во время установки Arduino IDE программа попросит разрешения установить драйвера от неизвестного производителя, нужно согласиться на установку всего предложенного (рисунок 3).

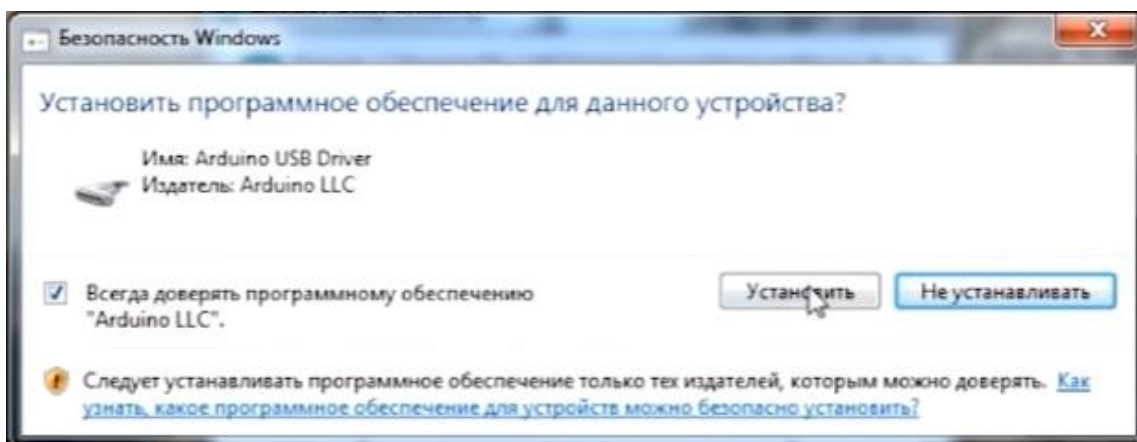


Рисунок 3 – Установка дополнительных драйверов

## Обновление

Перед установкой новой версии нужно удалить старую. Ни в коем случае не удаляйте папку установленной IDE из Program Files, удалять нужно через “**Установка и удаление программ**”, либо запустив файл *uninstall.exe* из папки с установленной программой. Иначе установщик откажется устанавливать новую программу, так как в системе остались следы от старой. Решение этой проблемы описано в видео ниже. Вкратце о том, как удалить IDE вручную:

Удаляем папки:

- Папка с программой
  - *C:\Program Files (x86)\Arduino\* (64-битная версия Windows)
  - *C:\Program Files\Arduino\* (32-битная версия Windows)
- Папка со скетчами и библиотеками
  - *Документы\Arduino\*
- Папка с настройками и дополнительными “ядрами” плат
  - *C:\Пользователи* (или *Users\Ваш\_пользователь\AppData\Local\Arduino15\*

Удаляем следы из реестра (рисунок 4):

- Открыть редактор системного реестра:
  - Windows 10: *Пуск/regedit*
  - Предыдущие: *Пуск/Выполнить/regedit*
  - [Инструкция](#) для всех Windows
- В открывшемся окне: *Правка/Найти...*
  - В окне поиска пишем **arduino\uninstall**
  - Поиск
- Удаляем найденный параметр (см. скриншот ниже)
- На всякий случай *Правка/Найти далее*
- Удаляем и так далее, пока не удалим все найденные параметры с **arduino\uninstall**
- После этого можно запускать установщик и устанавливать новую программу

## Другие проблемы

- Если перестала запускаться Arduino IDE – удаляем файл **preferences.txt** из *C:\Пользователи* (или *Users\Ваш\_пользователь\AppData\Local\Arduino15\*

## Портативная версия

Вместо полной установки программы можно скачать архив с уже “установленной”, на [странице загрузки](#) он называется **Windows ZIP file**. Вот [прямая ссылка](#) на 1.8.13. Распаковав архив, получим портативную версию Arduino IDE, которую можно скинуть на флешку и использовать на любом компьютере без установки программы. Но понадобится установить драйвер CH341 для китайских плат, а также драйверы из папки с программой Arduino IDE (подробнее в следующем уроке). Возможно понадобится установить **Java**.

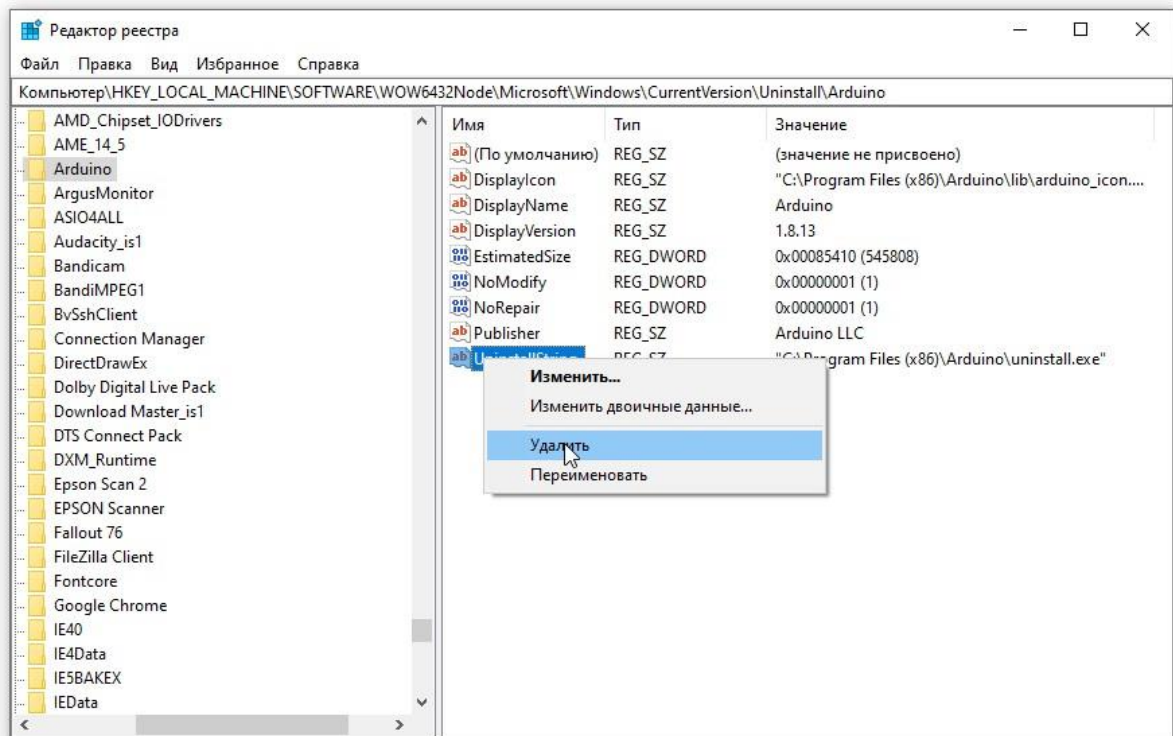


Рисунок 4 – Удаление программы из реестра

## Работа на смартфоне

Писать и загружать прошивку через смартфон тоже можно, понадобится смартфон на Android и приложение [ArduinoDroid](#). Также для тренировки и удобного редактирования скетчей можно использовать [CppDroid](#), но загружать в плату она не умеет.

## Осмотр платы

Перед подключением к компьютеру рекомендуется провести визуальный осмотр платы на предмет дефектов пайки компонентов. Что можно встретить (в порядке рисунков):



- Замкнутые пины (вроде бы паяются китайцами вручную)
- Неприпаянная нога компонента
- “Торчащие” вверх или под углом компоненты – резисторы и конденсаторы, припаянные только с одной стороны
- Компоненты со смещением
- пропой между ногами компонента

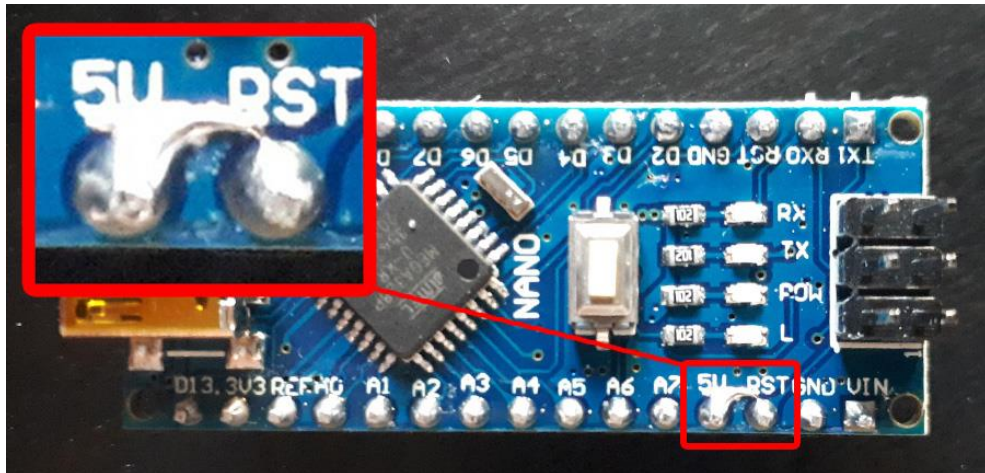


Рисунок 5 – Пропой между ногами компонентов

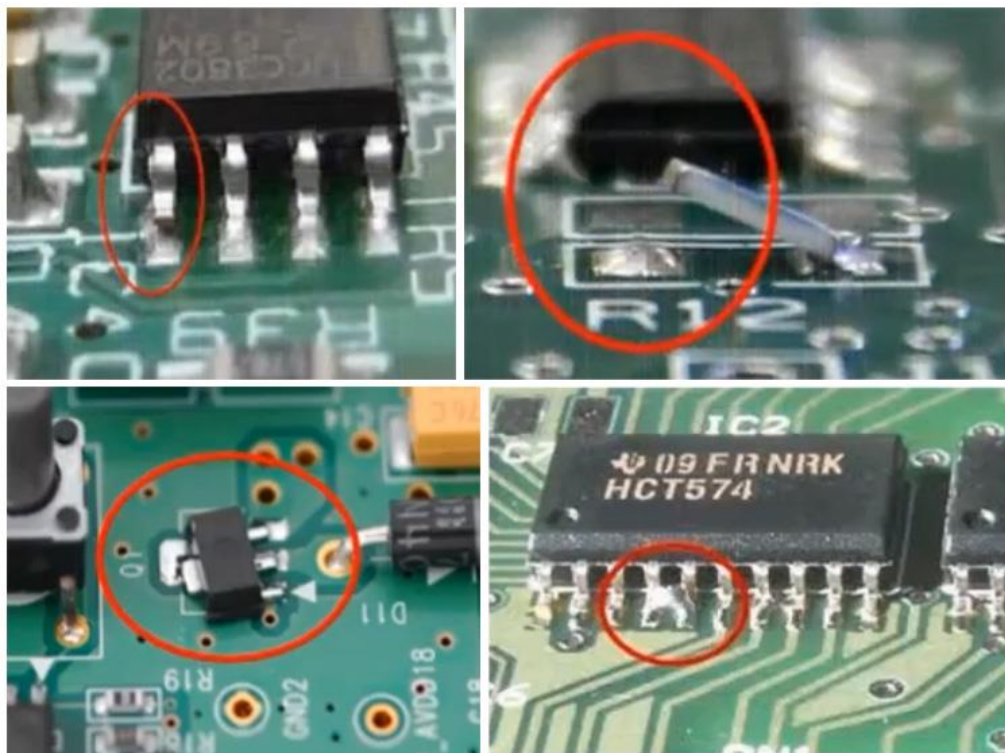


Рисунок 6 – Другие виды дефектов

Плату с обнаруженным дефектом не рекомендуется подключать к компьютеру! Всё можно исправить паяльником, если не умеете сами – попросите того, кто умеет.

## *Реакция на подключение питания*

Как понять, что плата работает корректно? На примере Nano/Uno:

- При подключении USB загорается и горит светодиод **PWR**
- Если плата новая и на ней прошит загрузчик (он обязан быть прошит) – *однократно* мигает светодиод **L**
- *Примечание: светодиоды могут быть любого цвета*
- На новой плате прошито “мигание светодиодом”, поэтому светодиод **L** продолжит мигать один или два раза в секунду в зависимости от версии загрузчика
- При нажатии на кнопку сброса (**RESET**, единственная кнопка на плате) должен однократно мигнуть светодиод **L**, сигнализируя о завершении работы загрузчика.

Если ваша плата ведёт себя иначе – скорее всего это заводской брак, если плата новая, или кривые руки – если плата уже паялась и или куда-то подключалась.

## Драйвер USB контроллера

### *CH341*

В своих проектах я использую “Ардуино-совместимые” китайские платы, у которой для подключения по USB используется контроллер **CH340/CH341**. Чтобы он распознавался компьютером, нужно установить драйвер.

### **Windows**

Скачать драйвер можно по ссылке:

- [FTP сайта](#)
- [GitHub кита](#)
- [Яндекс.Диск](#)
- [Сайт driverslab](#)

Распаковываем архив и запускаем файл

- **SETUP.EXE** (для 32-х разрядной системы)
- **DRVSETUP64/SETUP64.EXE** (для 64-х разрядной системы).

В появившемся окошке нажимаем **INSTALL** (рисунок 7).

Если во время установки Arduino IDE вы по какой-то причине пропустили установку драйверов, то их можно установить вручную из папки с программой, расположенной по пути.

- *C/Program Files/Arduino/drivers* (для 32-х разрядной системы)
- *C/Program Files (x86)/Arduino/drivers* (для 64-х разрядной системы).

Запустить файл (рисунок 8).

- *dpinst-x86.exe* (для 32-х разрядной системы)
- *dpinst-amd64.exe* (для 64-х разрядной системы)

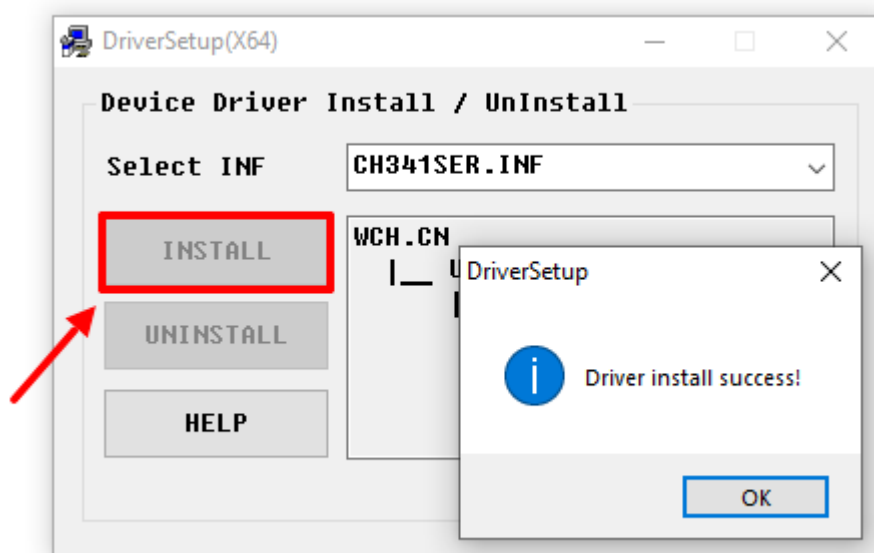


Рисунок 7 – Установка драйвера CH340/CH341

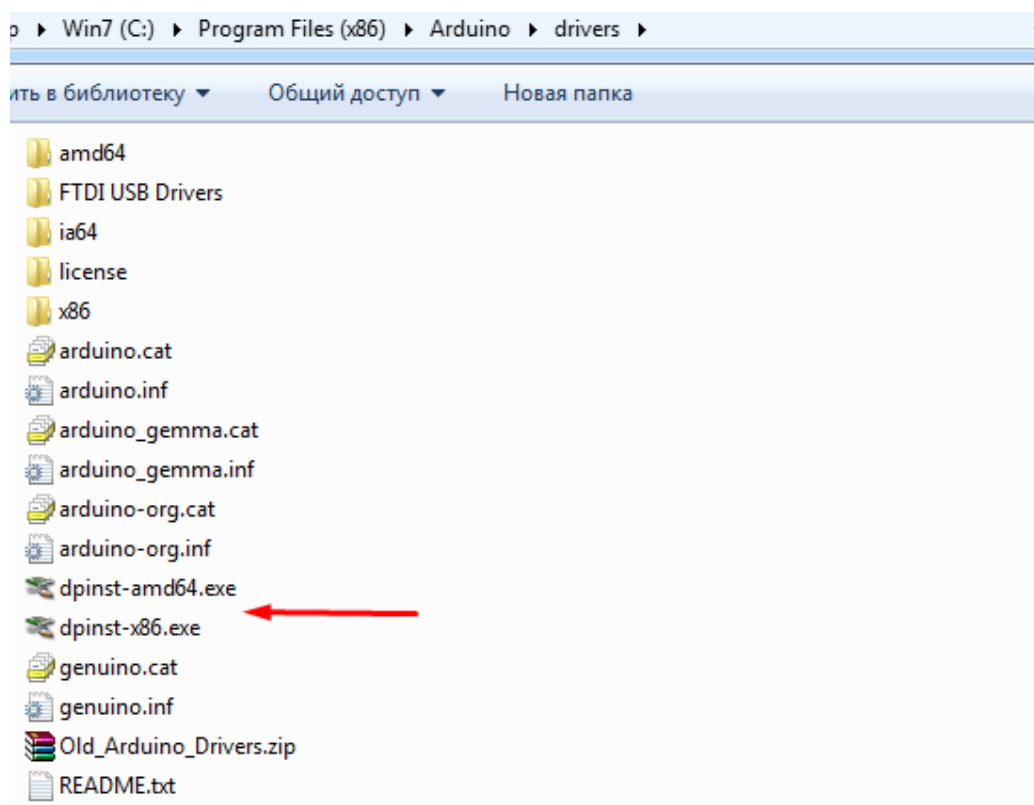


Рисунок 8 – Установка драйверов Arduino

## Mac OS

Драйвер CH341 для Mac можно скачать [по ссылке с моего сайта](#), либо [со страницы источника](#). Если у вас будут какие-то проблемы с OSX Sierra и выше, читайте [вот эту статью](#).

## Linux Mint

В Linux уже встроен необходимый драйвер, но Arduino IDE может отказаться с ним работать: Linux определяет ардуинку как устройство ttyUSB\*, обычно это ttyUSB0 (это можно узнать командой **dmesg** в терминале), то есть в системе появляется интерфейс `/dev/ttyUSB0`. Чтобы с ним работать, нужны права доступа. Читать и писать на устройство `/dev/ttyUSB0` имеет пользователь root и пользователи группы dialout. Работы с правами суперпользователя лучше избегать, поэтому следует занести своего пользователя в группу dialout. Это можно сделать следующей командой (обратите внимание, команда whoami в обратных кавычках)

```
sudo usermod -a -G dialout `whoami`
```

После этого нужно перелогиниться. Далее запускаем Arduino IDE и в меню «Инструменты/Порт» ставим галочку напротив `/dev/ttyUSB0`.

## Linux Arch

Вся информация по работе с IDE на данной ОСи есть [вот в этой](#) статье.

## FT232

На оригинальных Arduino Nano стоит USB контроллер производства FTDI – **FT232**, драйвер для всех версий ОС можно скачать [с официального сайта](#) ([прямая ссылка](#) на инсталлятор для Windows). Некоторые *очень редкие* китайцы паяют на свои Наны поддельные FTDI контроллеры, которые буквально выходят из строя после некоторых обновлений Windows. Если вам достался такой экземпляр– подробности по ситуации читайте [здесь](#). Как восстановить контроллер и сделать рабочий драйвер – читайте [здесь](#).

## CP2102

На некоторые Arduino-совместимые платы китайцы ставят контроллер USB **CP2102**. Драйвер на него в большинстве случаев уже есть в системе (на Linux точно есть), если не работает – скачать можно с [официального сайта](#).

- [Прямая ссылка](#) на драйвер для Windows всех версий



- [Прямая ссылка](#) на драйвер для Mac OS

### *Подключение платы*

Плата подключается к компьютеру по USB, на ней должны замигать светодиоды. Если этого не произошло:

- Неисправен USB кабель
- Неисправен USB порт компьютера
- Неисправен USB порт Arduino
- Попробуйте другой компьютер, чтобы исключить часть проблем из списка

• Попробуйте другую плату (желательно новую), чтобы исключить часть проблем из списка

• На плате Arduino сгорел входной диод по линии USB из-за короткого замыкания, устроенного пользователем при сборке схемы

• Плата Arduino сгорела полностью из-за неправильного подключения пользователем внешнего питания или короткого замыкания

Компьютер издаст характерный сигнал подключения нового оборудования, а при первом подключении появится окошко “Установка нового оборудования”. Если этого не произошло:

- См. предыдущий список неисправностей
- Кабель должен быть data-кабелем, а не “зарядным”
- Кабель желательно втыкать напрямую в компьютер, а не через USB-хаб
- Не установлены драйверы Arduino (во время установки IDE или из папки с программой), вернитесь к установке.

В списке портов (*Arduino IDE/Инструменты/Порт*) появится новый порт, обычно **COM3**. Если этого не произошло:

- См. предыдущий список неисправностей
- Некорректно установлен драйвер на USB контроллер Arduino
  - Переверните плату и найдите “узкую” микросхему. Если на ней написано **CH341** – ставим драйвер по инструкции выше
  - Если написано **FT232R** – опять же инструкция выше
  - Если ничего не написано – открываем “Диспетчер устройств”, смотрим блок “Другие устройства”. Если при подключении платы к компьютеру там появляется **FT232R USB UART** – смотрим инструкцию выше

- Если список портов вообще неактивен – драйвер Arduino установлен некорректно, вернитесь к установке
- Возникла системная ошибка, обратитесь к знакомому компьютерщику или экзорцисту

## *Выбор и настройка платы*

• Выбираем соответствующую плату в *Инструменты \ Плата \* (рисунок 9).

• В микроконтроллер китайских плат зашит “старый” загрузчик, поэтому выбираем *Инструменты\Процессор\ATmega328p (Old Bootloader)*, рисунок 10. Если вам по какой-то причине пришлют платы с новым загрузчиком – прошивка не загрузится (будет минутная загрузка и ошибка), можно попробовать сменить пункт *Процессор* на *ATmega328p*

• Теперь выбираем порт, к которому подключена плата рисунок 11. **COM1** – в большинстве случаев системный порт, у вас должен появиться ещё один (обычно COM3).

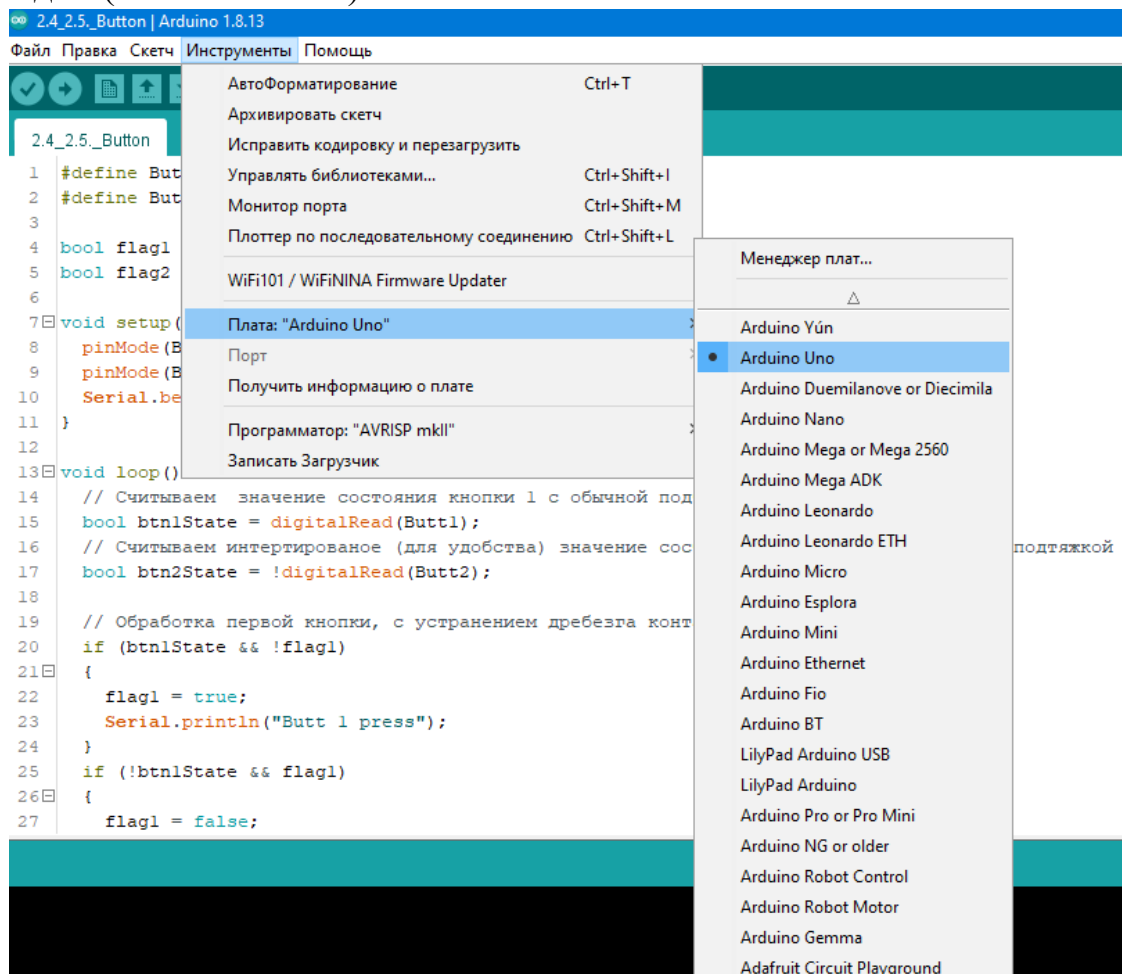


Рисунок 9 – Выбор платы Arduino

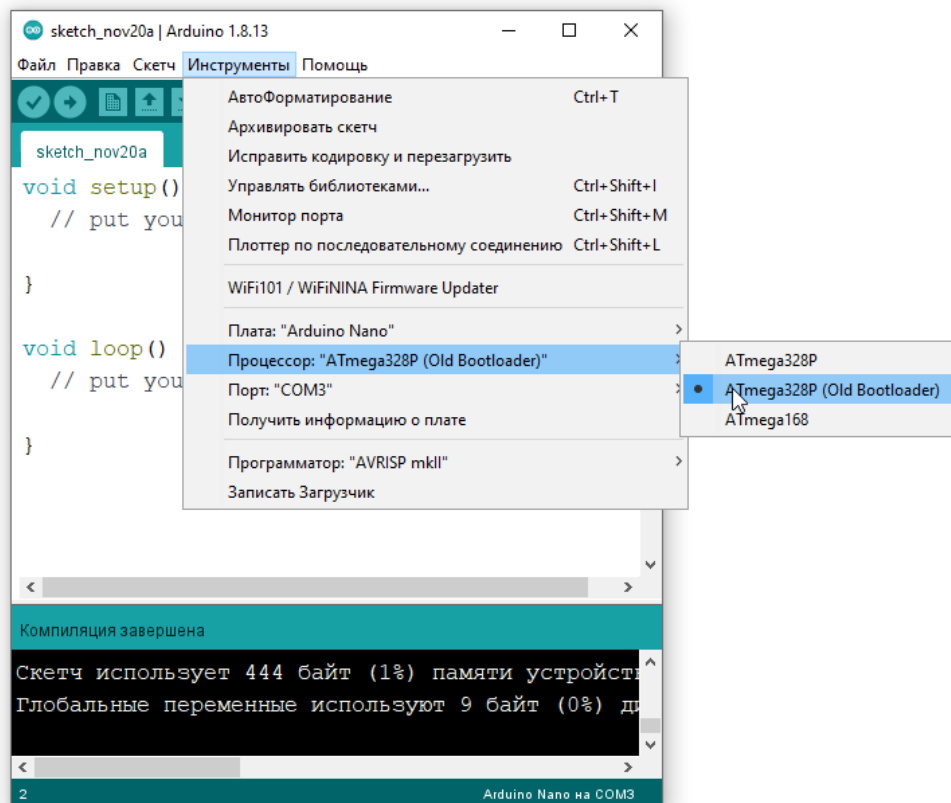


Рисунок 10 – Выбор процессора и загрузчика

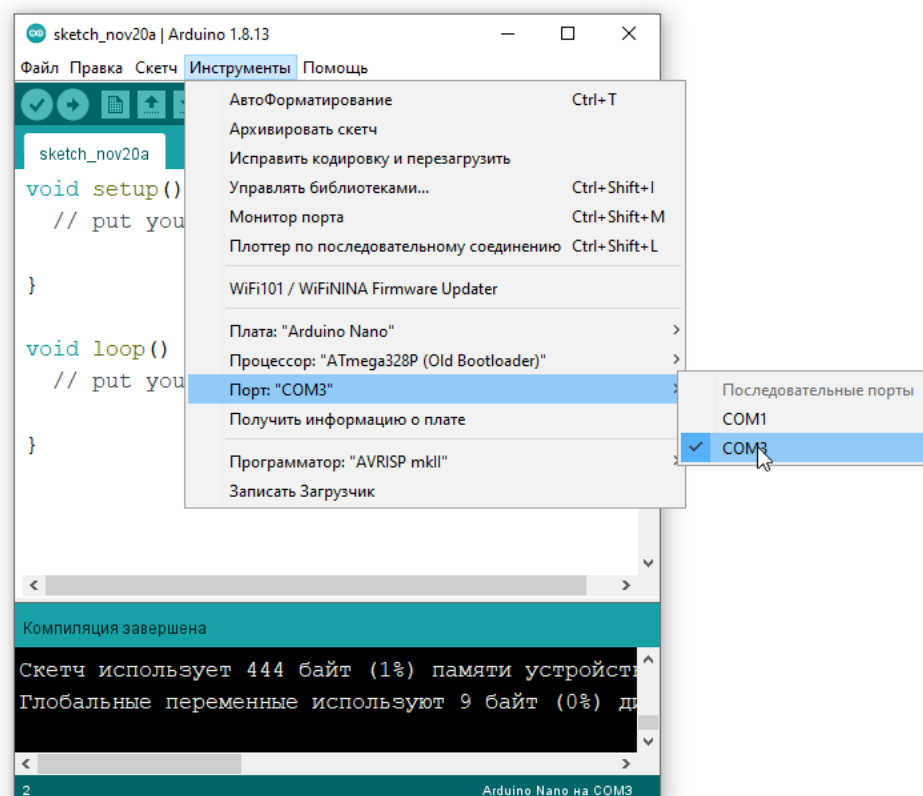


Рисунок 11 – Выбор COM-порта

## *Загрузка прошивки*

“Загрузка” прошивки происходит в два этапа – компиляция и непосредственно загрузка в микроконтроллер. Компиляция – проверка кода на наличие ошибок, её можно запустить, нажав кнопку с символом галочки в верхнем меню программы. Компилировать код можно даже не подключая плату к компьютеру. При нажатии на кнопку с **символом стрелочки** начнётся компиляция, а затем загрузка скомпилированного кода в плату.

Вставьте следующий код с полной заменой содержимого в IDE и загрузите его. Должен начать мигать светодиод **L** на плате, это означает что все программы настроены верно и можно переходить к работе!

```
void setup() {  
  pinMode(LED_BUILTIN, OUTPUT);  
}  
void loop() {  
  digitalWrite(LED_BUILTIN, 0);  
  delay(300);  
  digitalWrite(LED_BUILTIN, 1);  
  delay(300);  
}
```

## *Установка библиотек*

Библиотека – несколько файлов с кодом, облегчающим работу с датчиками и другими модулями. К моим проектам библиотеки идут в архиве (об этом ниже). Рассмотрим все способы загрузки и установки библиотек.

## *Менеджер библиотек*

Большинство Ардуино-библиотек можно установить автоматически из встроенного в программу менеджера библиотек (рисунок 12):

- *Скетч/Подключить библиотеку/Управлять библиотеками...*
- Комбинация клавиш **Ctrl+Shift+I**

Нужную библиотеку можно найти в поиске по названию и нажать **Установка**, библиотека будет автоматически установлена в папку с библиотеками. Arduino IDE проверяет обновления библиотек при запуске и

предложит обновиться, если найдёт обновления.

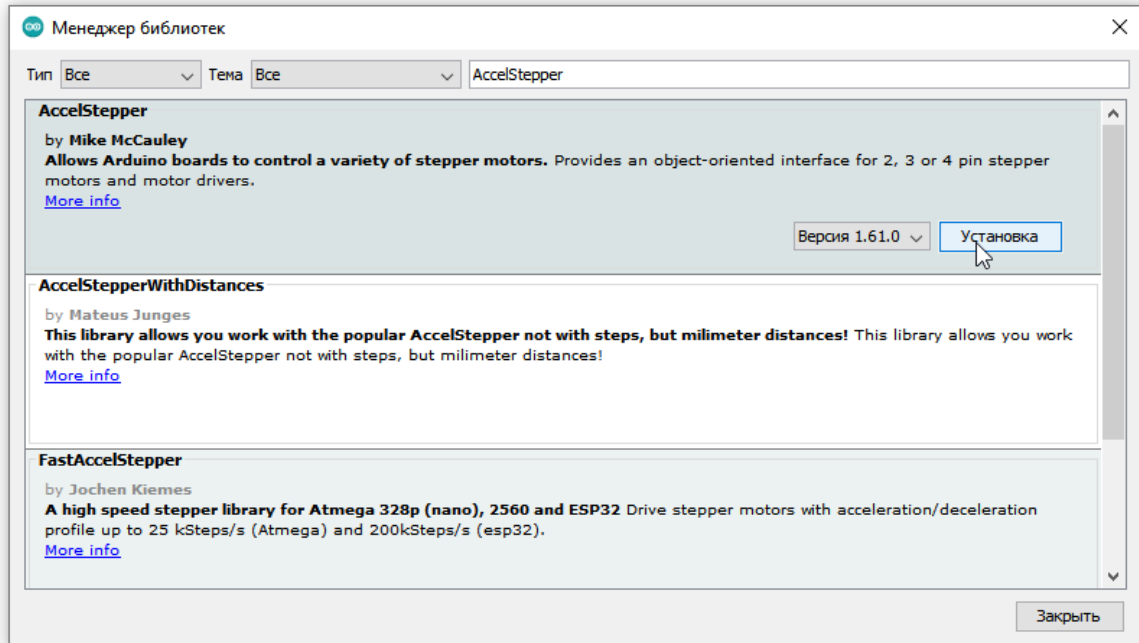


Рисунок 12 – Окно менеджера библиотек

### Скачивание с GitHub

Не все существующие библиотеки есть в менеджере библиотек и скачать их можно только с GitHub (рисунок 13). Есть два способа: скачать весь репозиторий и скачать релиз. Весь репозиторий со всеми “лишними” служебными файлами можно скачать одним архивом вот так, нажав **Code/Download ZIP** (рисунок 13).

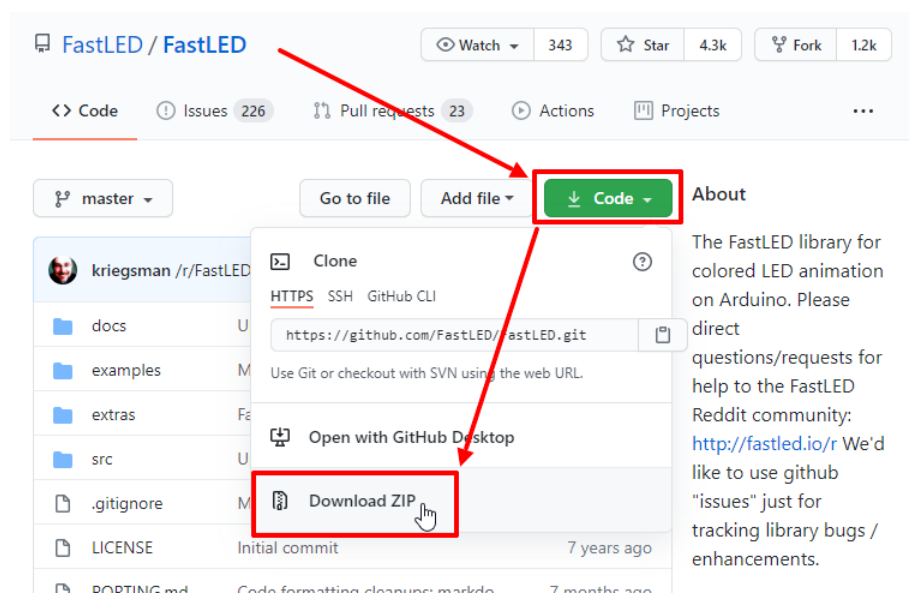


Рисунок 13 – Скачивание библиотек с GitHub



Если у библиотеки есть релизы – справа будет отмечен последний (свежий) релиз. Нажимаем на него (рисунок 14):

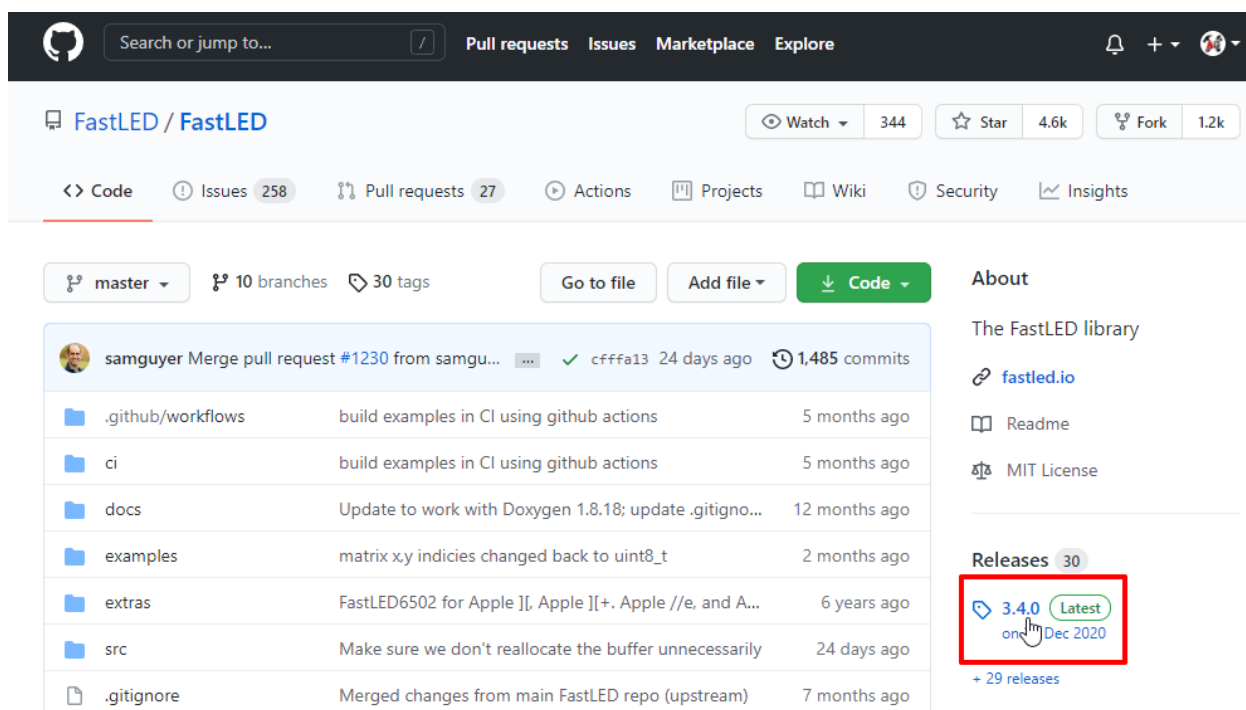


Рисунок 14 – Скачивание последнего релиза репозитория

И в новом окне нажимаем **Source code (zip)** ( рисунок 15) – начнётся загрузка архива. Скачивание релиза более предпочтительно, так как содержит только файлы библиотеки.

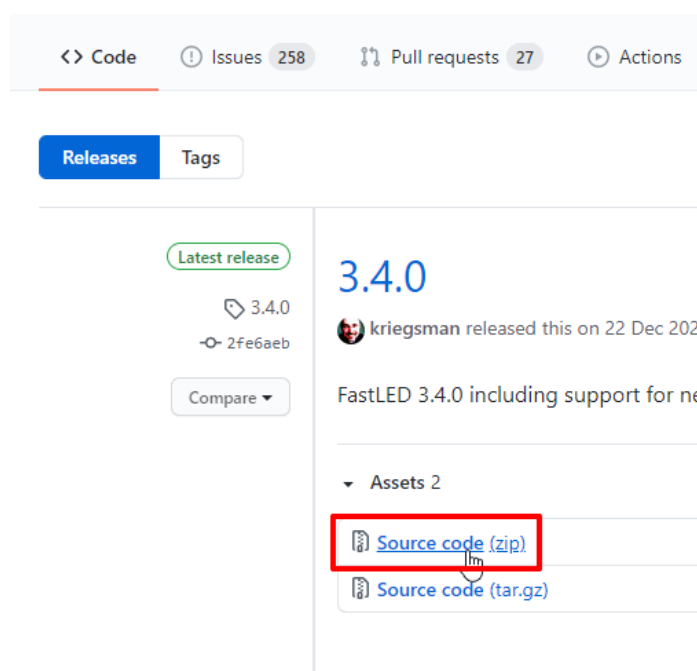


Рисунок 15 – Пояснение к скачиванию релиза репозитория

В обоих случаях библиотека скачается как .zip архив.

### *Автоматическая установка*

Скачанный .zip архив можно установить в автоматическом режиме через *Скетч/Подключить библиотеку/Добавить .ZIP библиотеку...* В открывшемся окне выбрать скачанный архив, библиотека будет установлена по указанному в настройках пути.

### *Ручная установка*

Для начала нужно распаковать архив (стандартный архиватор Windows или WinRAR). Чтобы Arduino IDE смогла использовать библиотеку, нам нужно положить её туда, где программа будет её искать. Таких мест три (*на примере Windows*):

- *Документы/Arduino/libraries/*
- *Папка с программой/libraries/*
  - *C/Program Files/Arduino/libraries/* (Windows 32)
  - *C/Program Files (x86)/Arduino/libraries/* (Windows 64)
  - В портативной версии IDE желательно держать библиотеки в *Папка с программой/libraries*

Рекомендуется держать все библиотеки в одном месте, чтобы не было путаницы. **Если у вас возникли с этим проблемы – устанавливайте в *Документы/Arduino/libraries/*.** На рисунке 16 показана установка скачанной с GitHub библиотеки в папку с программой и в документы.

### **“Голые” МК**

Для начала рекомендуется изучить вот эти два урока: [первый](#) и [второй](#). У проектов на базе голого микроконтроллера есть два варианта:

- Если проект основан на ATmega328 (Arduino Nano/Mini) и на плате есть источник тактирования на 16 МГц (резонатор), то микроконтроллер можно просто перепаять с Arduino и загружать прошивку через внешний USB-TTL переходник, как на Arduino Pro Mini. Либо загрузить прошивку, и потом перепаявать – всё будет работать.

- Если источника тактирования нет – так делать нельзя! Сначала нужно настроить МК на внутреннее тактирование, подключив ISP программатор к плате Arduino и выбрав внутренний источник тактирования в настройках ядра.

- Если используется новый микроконтроллер (или припаянный китайцами) – он по умолчанию настроен на внутреннее тактирование и его можно паять на плату в любом случае. Загрузить прошивку можно только при помощи ISP программатора. Также можно прошить загрузчик и в дальнейшем загружать прошивку через USB-TTL преобразователь.

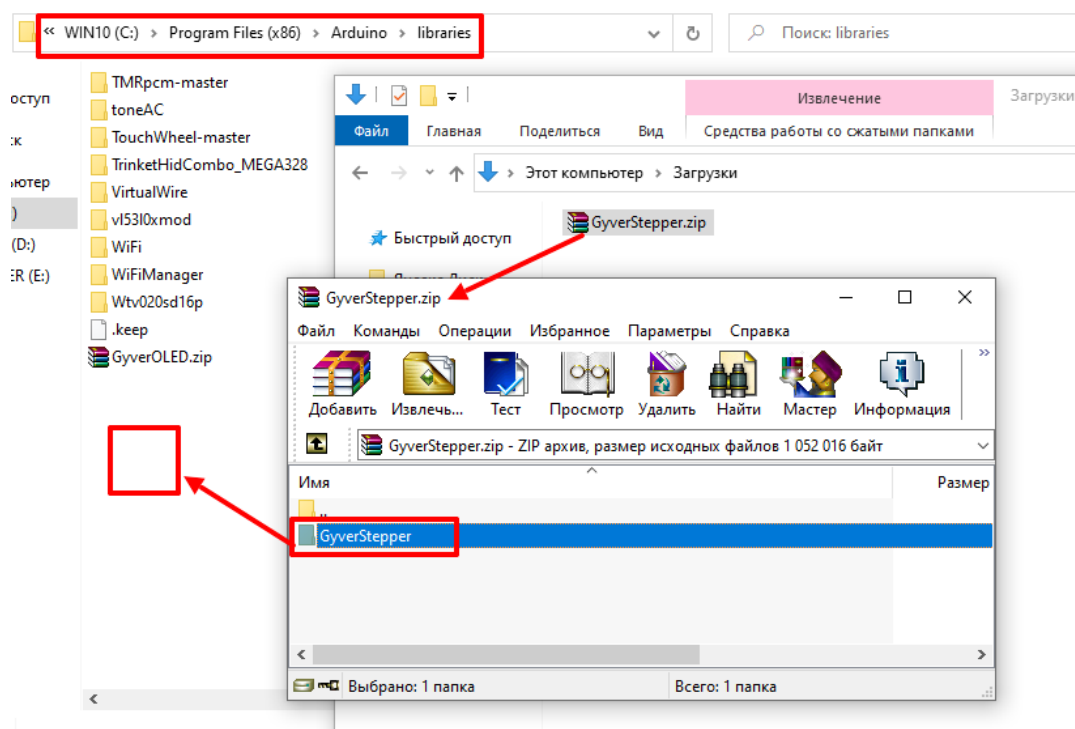


Рисунок 16 – Распаковка библиотеки

## ESP8266

**ESP8266** – микроконтроллер с WiFi на борту, на его базе сделаны платы Wemos D1 mini, NodeMCU и другие. Китайские платы Wemos и NodeMCU подключаются к компьютеру по USB при помощи бортового USB-TTL преобразователя, причём китайцы паяют **CH340** или **CP2102** (функционально не имеют отличий), обычно это даже указано на странице товара. Установка драйверов разобрана выше на этой странице.

Также для работы с esp нужно добавить поддержку плат в Arduino IDE:

- Запустить Arduino IDE, перейти в *Файл/Настройки/*

• В окошко “Дополнительные ссылки...” Вставить [http://arduino.esp8266.com/stable/package\\_esp8266com\\_index.json](http://arduino.esp8266.com/stable/package_esp8266com_index.json)

• Нажать ОК

• Перейти в *Инструменты/Плата/Менеджер плат...* Начать вводить в поиске “ESP”. Выбрать и установить **ESP8266 boards**

• Теперь в списке плат *Инструменты/Плата/* появится семейство плат на esp8266! Выбираем соответствующую своей плате конфигурацию.

• Выбираем порт, к которому подключена плата.

Заметка для **NodeMCU**. Перед началом загрузки нужно ввести плату в режим прошивки. Подключить к компьютеру, выбрать появившийся порт для загрузки. Зажать кнопку *Flash*. Кликнуть по кнопке *Reset*. Отпустить кнопку *Flash*. И только после этого нажать стрелочку в программе для загрузки прошивки.

## *Digispark*

**Digispark** – плата на базе ATtiny85, загрузка в которую может производиться через бортовой USB. Для работы с Digispark нужно добавить поддержку плат в Arduino IDE:

• Запустить Arduino IDE, перейти в *Файл/Настройки/*

• В окошко “Дополнительные ссылки...” Вставить

• [http://digistump.com/package\\_digistump\\_index.json](http://digistump.com/package_digistump_index.json)

• или [https://raw.githubusercontent.com/digistump/arduino-boards-index/master/package\\_digistump\\_index.json](https://raw.githubusercontent.com/digistump/arduino-boards-index/master/package_digistump_index.json)

• Нажать ОК

• Перейти в *Инструменты/Плата/Менеджер плат...* Начать вводить в поиске “Digispark”. Выбрать и установить **Digistump AVR Boards**

• Теперь в списке плат *Инструменты/Плата/* появится семейство плат Digispark! Выбираем первую **Digispark (Default – 16.5mhz)**

• Также нужно установить драйвера, скачать можно на [официальном GitHub](#) проекта (в разделе *Релизы*, вот прямая [ссылка](#) на архив), либо с [моего FTP](#). Драйвера есть для Win, MacOS и Linux.

• Пользователям Linux читать [здесь](#)

• Прошивка загружается следующим образом: **ПЛАТУ НЕ ПОДКЛЮЧАЕМ, ПОРТ НЕ ВЫБИРАЕМ**, нажимаем *загрузка*, ждём компиляции. Появится надпись “*подключите плату*”. Втыкаем плату в USB и прошивка загружается. Почему так? Дигги имеет на борту свой USB интерфейс, поэтому работает напрямую.

### *Ошибки компиляции*

Возникает на этапе сборки и компиляции прошивки. Ошибки компиляции вызваны проблемами в **коде прошивки**, то есть проблема сугубо программная. Слева от кнопки “загрузить” есть кнопка с галочкой – проверка. Во время проверки производится компиляция прошивки и выявляются ошибки, если таковые имеются. Ардуино в этом случае может быть **вообще не подключена к компьютеру**.

• В некоторых случаях ошибка возникает при наличии **кириллицы** (русских букв) в пути к папке со скетчем. Решение: завести для скетчей отдельную папочку в корне диска с **английским названием**.

• В чёрном окошке в самом низу Arduino IDE можно прочитать **полный текст ошибки** и понять, куда копать

• В скачанных с интернета готовых скетчах часто возникает ошибка с описанием <название файла>.h no such file or directory. Это означает, что в скетче используется библиотека <**название файла**>, и нужно положить её в *Program Files/Arduino/libraries/*. Ко всем моим проектам всегда идёт папочка с использованными библиотеками, которые нужно установить. Также библиотеки всегда можно поискать в гугле по <**название файла**>.

• При использовании каких-то особых библиотек, методов или функций, ошибкой может стать неправильно выбранная плата в “*Инструменты/плата*“. **Пример:** прошивки с библиотекой *Mouse.h* или *Keyboard.h* компилируются только для **Leonardo** и **Micro**.

• Если прошивку пишете вы, то любые синтаксические ошибки в коде будут подсвечены, а снизу в чёрном окошке можно прочитать более детальное описание, в чём собственно косяк. Обычно указывается строка, в которой сделана ошибка, также эта строка подсвечивается красным.

• Иногда причиной ошибки бывает **слишком старая**, или **слишком новая** версия Arduino IDE. Читайте комментарии разработчика скетча.



- Ошибка **недостаточно свободного места** возникает по вполне понятным причинам. Оптимизация: статическая память – память, занимаемая кодом (циклы, функции). Динамическая память занята переменными.

Частые ошибки в коде, приводящие к ошибке компиляции

- **...no such file or directory** – компилятор не может найти файл, который используется в коде. Чаще всего это библиотека, которую не установили или установили неправильно
- **expected ‘,’ or ‘;’** – пропущена запятая или точка запятой на предыдущей строке
- **stray ‘\320’ in program** – русские символы в коде
- **expected unqualified-id before numeric constant** – имя переменной не может начинаться с цифры
- **... was not declared in this scope** – переменная или функция используется, но не объявлена. Компилятор не может её найти
- **redefinition of ...** – повторное объявление функции или переменной
- **storage size of ... isn’t known** – массив задан без указания размера

### *Ошибки загрузки*

Возникает на этапе, когда прошивка собрана, скомпилирована, в ней нет критических ошибок, и производится загрузка в плату по кабелю. Ошибка может возникать как по причине неисправностей железа, так и из-за настроек программы и драйверов.

- Если неправильно выбран COM порт – прошивка не загрузится с ошибкой *avrdude: ser\_open(): can’t open device*. Вернитесь к пункту “Выбор и настройка платы” этого урока и убедитесь в том, что выбор порта активен и при подключении платы появляется новый.

- Большинство проблем при загрузке, вызванных “зависанием” ардуины или загрузчика, лечатся **полным отключением Ардуины от питания**. Потом вставляем USB и по новой прошиваем.

- Причиной ошибки загрузки может быть неправильно выбранная плата в “Инструменты/Плата”, а также неправильно выбранный процессор в “Инструменты/Процессор”.

- Если это Arduino Nano – попробуйте оба, *Old* и не *Old*.

- Если у вас открыт монитор COM порта в другом окне **Arduino IDE** или плата общается через COM порт с другой программой (Ambibox, HWmonitor, SerialPortPlotter и т.д.), то вы получите ошибку загрузки, потому что порт занят. Отключитесь от порта или закройте другие окна и программы.

- Если у вас задействованы пины RX или TX – **отключите от них всё!** По этим пинам Arduino общается с компьютером, в том числе для загрузки прошивки.

- Если в описании ошибки встречается *bootloader is not responding* и *not in sync*, из-за ошибок записи мог “слететь” загрузчик, его можно попробовать [прошить заново](#).

- Если все пункты из этого списка проверены, а загрузчик прошить не удаётся – микроконтроллер скорее всего необратимо повреждён, то есть сгорел.

## *Предупреждения*

Помимо ошибок, по причине которых проект вообще не загрузится в плату и не будет работать, есть ещё предупреждения, которые выводятся оранжевым текстом в чёрной области лога ошибок. Предупреждения могут появиться даже тогда, когда выше лога ошибок появилась надпись “**Загрузка завершена**“. Это означает, что в прошивке нет несовместимых с жизнью ошибок, она скомпилировалась и загрузилась в плату. Что же тогда означают предупреждения? Чаще всего можно увидеть такие:

- **# Pragma message.....** – сообщения с директивой Pragma обычно выводят библиотеки, сообщая о своей версии или каких-то настройках. *Это даже не предупреждение, а просто вывод текста в лог.*

- **Недостаточно памяти, программа может работать нестабильно** – чуть выше этого предупреждения обычно идёт информация о задействованной памяти. **Память устройства** можно добивать до 99%, ничего страшного не случится. Это флэш память и во время работы она не изменяется. А вот **динамическую память** желательно забивать не более 85-90%, иначе реально могут быть непонятные глюки в работе, так как память постоянно “бурлит” во время работы. **НО.** Это зависит от скетча и в первую очередь от количества локальных переменных. Можно написать такой код, который будет стабильно работать при 99% занятой SRAM памяти.

- Предупреждения о несовместимых типах данных. Компилятор не смог привести один тип к другому и сообщает о потенциальных ошибках в ходе выполнения программы. В большинстве случаев ничего плохого не случится, но лучше найти проблемную строку и помочь компилятору преобразовать тип.

## *Частые вопросы*

• **Ардуину можно прошить только один раз?** Нет, несколько десятков тысяч раз, всё упирается в ресурс flash памяти. А он довольно большой.

• **Как стереть/нужно ли стирать старую прошивку при загрузке новой?** Память автоматически очищается при прошивке, старая прошивка автоматически удаляется.

• **Можно ли записать две прошивки, чтобы они работали вместе?** Нет, при прошивке удаляются абсолютно все старые данные. Из двух прошивок нужно сделать одну, причём так, чтобы не было конфликтов.

• **Можно ли “вытащить” прошивку с уже прошитой Ардуины?** Теоретически можно, но только в виде нечитаемого машинного кода, в который преобразуется прошивка на C++ при компиляции, т.е. вам это НИКАК не поможет, если вы не имеете диплом по низкоуровневому программированию.

• **Зачем это нужно?** Например есть у нас прошитый девайс, и мы хотим его “клонировать”. В этом случае да, есть вариант сделать дамп прошивки и загрузить его в другую плату **на таком же микроконтроллере**.

• Если есть желание почитать код – увы, прошивка считывается в виде бинарного машинного кода, превратить который обратно в читаемый Си-подобный код обычному человеку не под силу

• Вытащить прошивку, выражаясь более научно – сделать дамп прошивки, можно при помощи ISP программатора, об этом можно [почитать здесь](#)

• Снять дамп прошивки можно только в том случае, если разработчик не ограничил такую возможность, например записав **лок-биты**, запрещающие считывание Flash памяти, или вообще **отключив SPI** шину. Если же разработчик – вы, и есть желание максимально защитить своё устройство от копирования – гуглите про лок-биты и отключение SPI