

# clase-05

---

martes 12 abril 2022, presencial

## repaso clase anterior y programa hoy (10 min)

la clase pasada aprendimos:

- fundamentos de programación en Arduino
- comunicación serial entre Arduino y computador
- programar semáforo en Arduino
- construir circuito para semáforo

hoy aprenderemos:

- botón pulsador
- potenciómetro
- timing y tap tempo

## repaso botón pulsador (60 min)

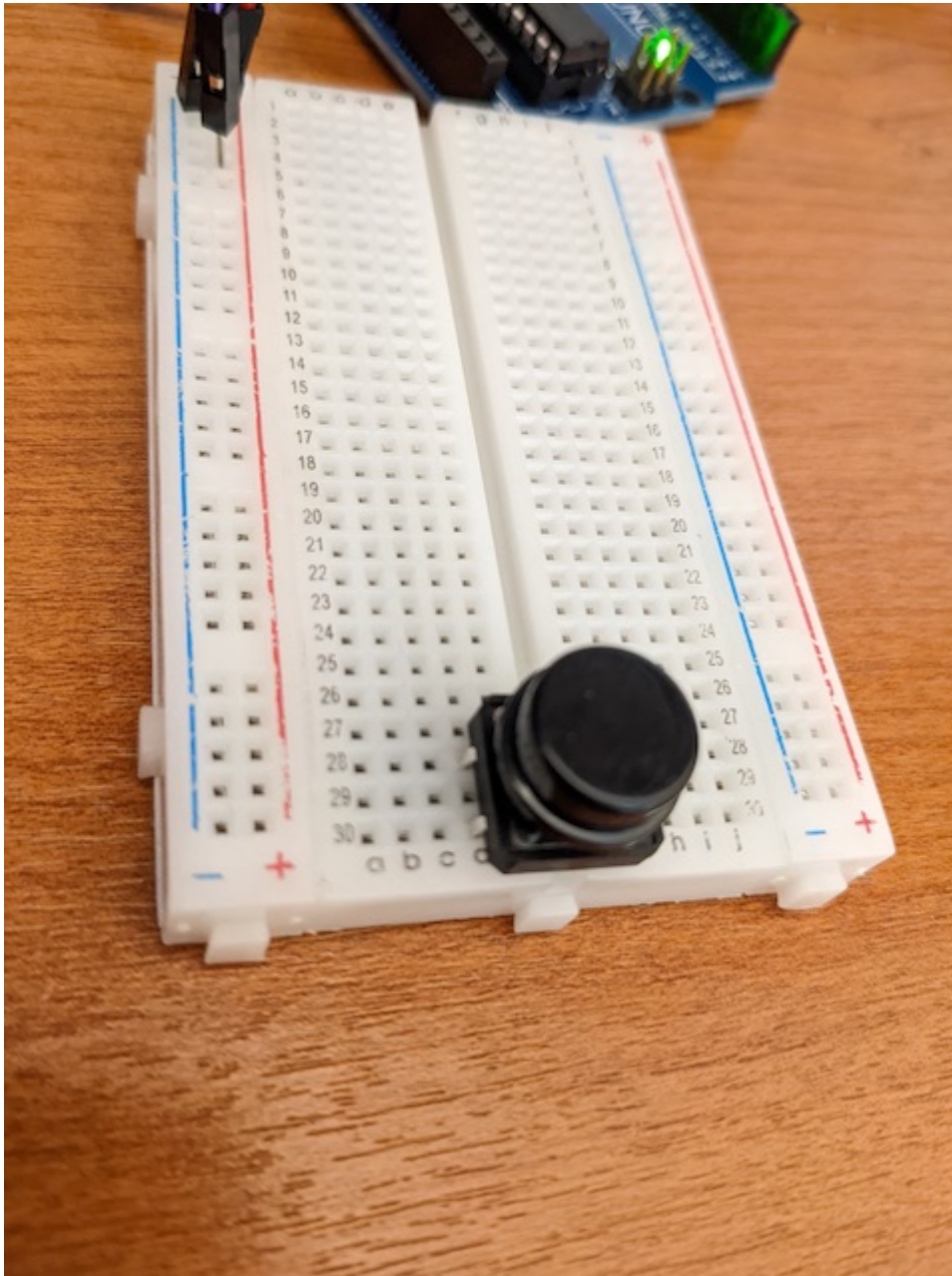
repasemos cómo conectar un botón pulsador como entrada digital al microcontrolador Arduino.

este es un pulsador.

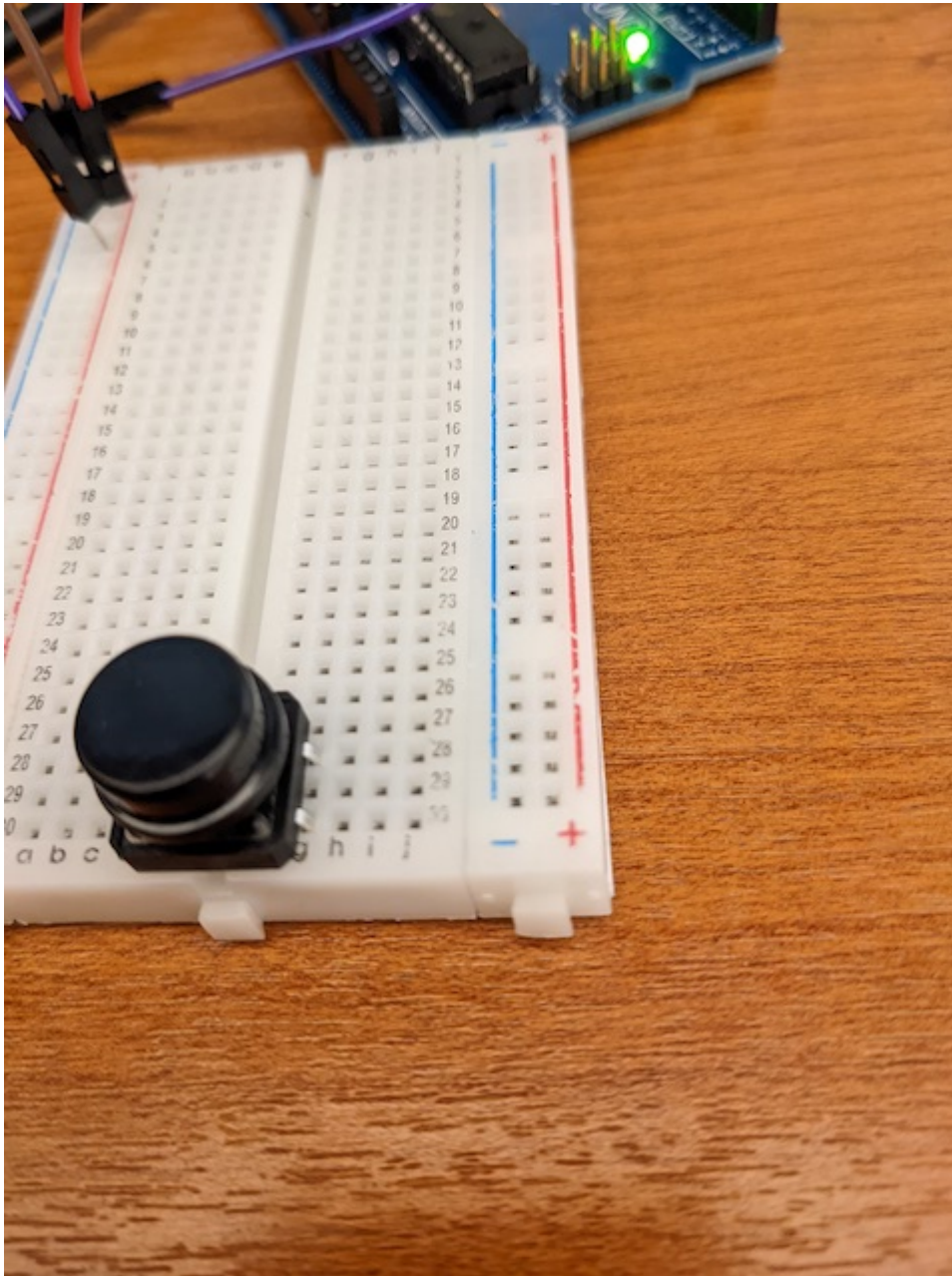


lo conectamos al extremo inferior de la protoboard, con pins repartidos entre columnas d y g.

esta es la vista desde la izquierda.

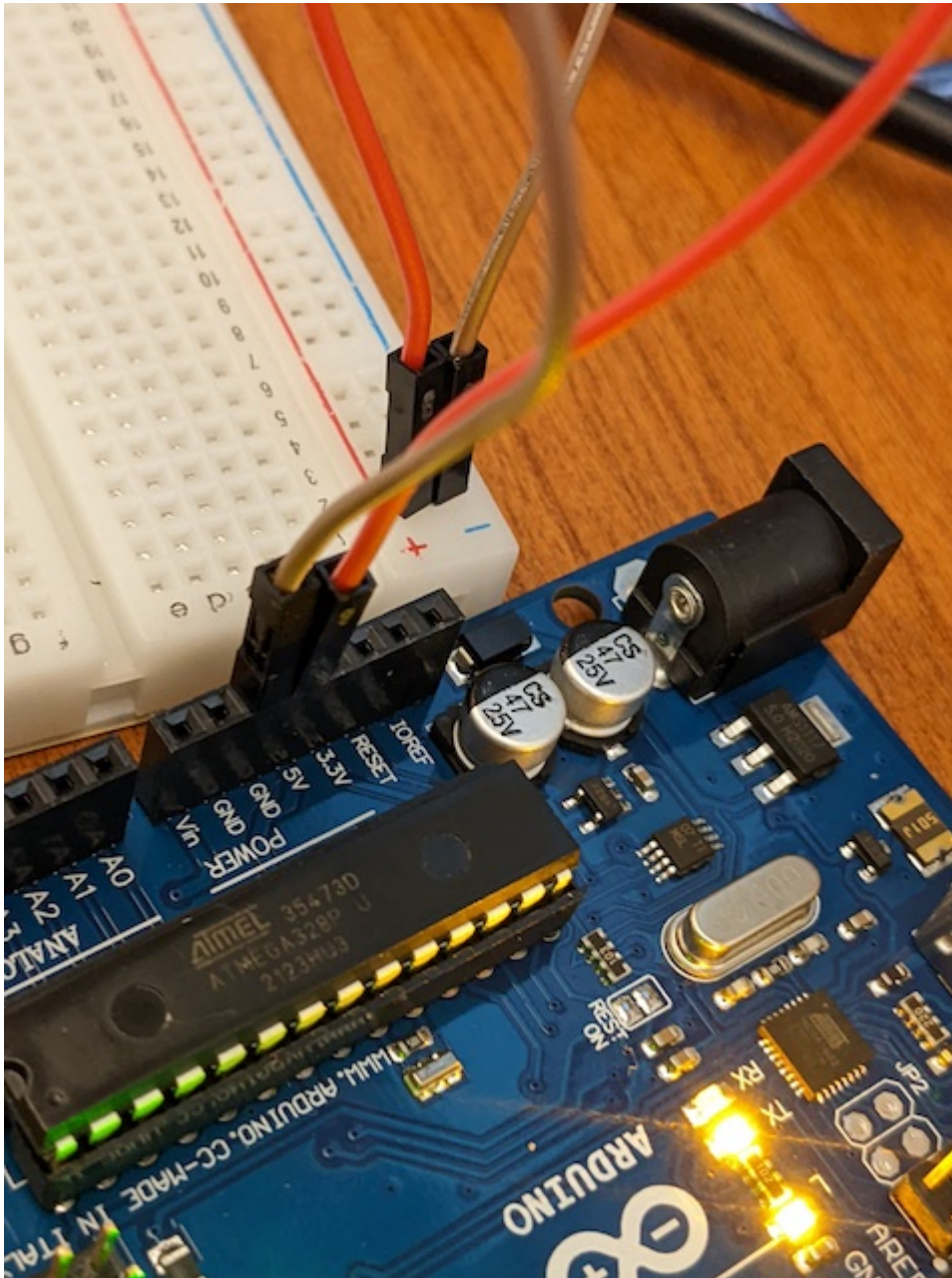


esta es la vista desde la derecha.



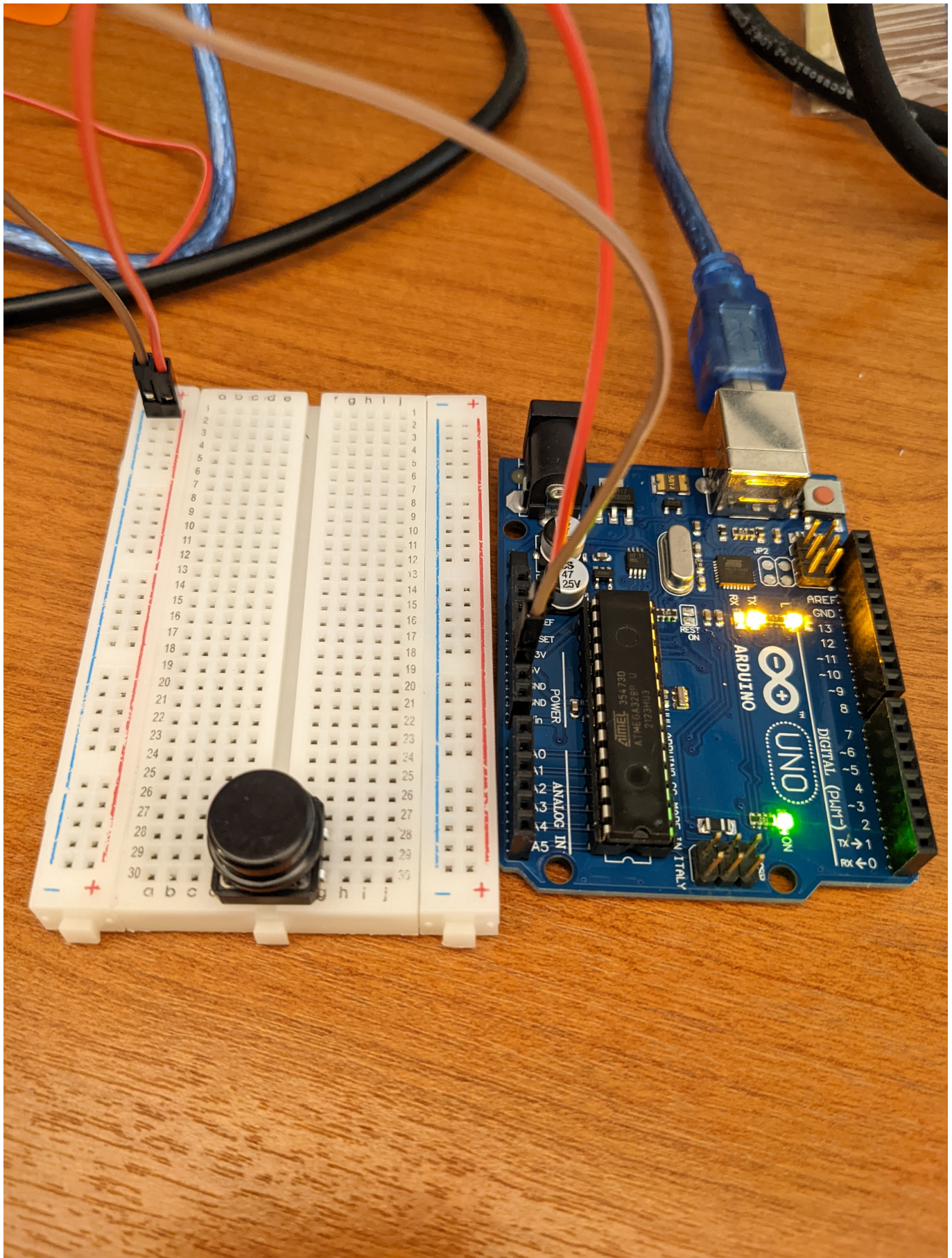
después conectamos cables a los pins 5V y GND de nuestro Arduino, convención es colores rojo o naranja para voltaje de alimentación (5V) y colores café o negro para tierra (GND).





conectamos los otros extremos de los cables a los rieles de alimentación izquierdos de la protoboard. 5V desde Arduino se conecta a + rojo, y GND de Arduino se conecta a - azul.

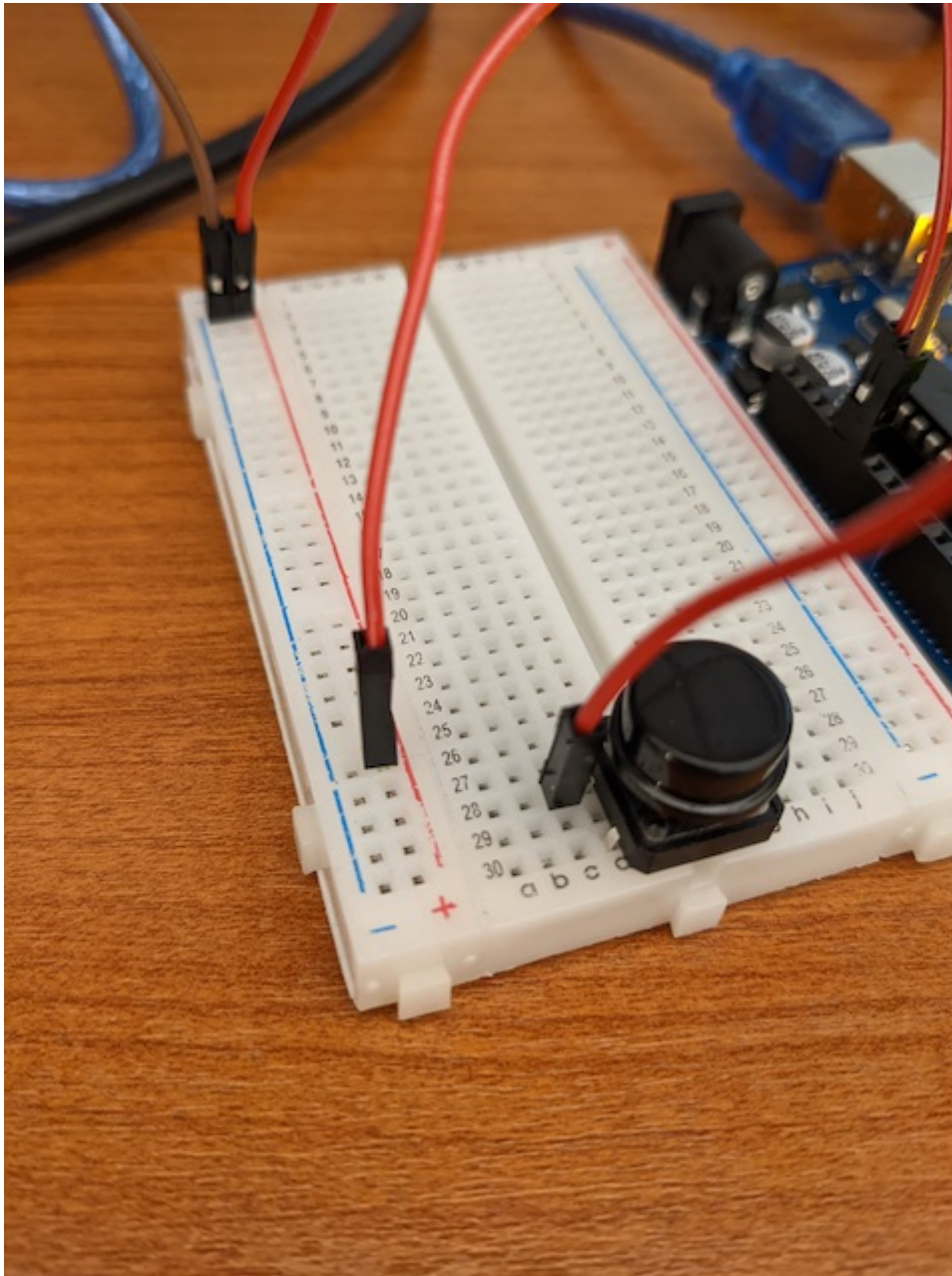




hasta el momento el pulsador está solamente conectado mecánicamente a la protoboard, pero no tiene conexiones eléctricas.

conectemos su pin superior a 5V con un cable rojo.

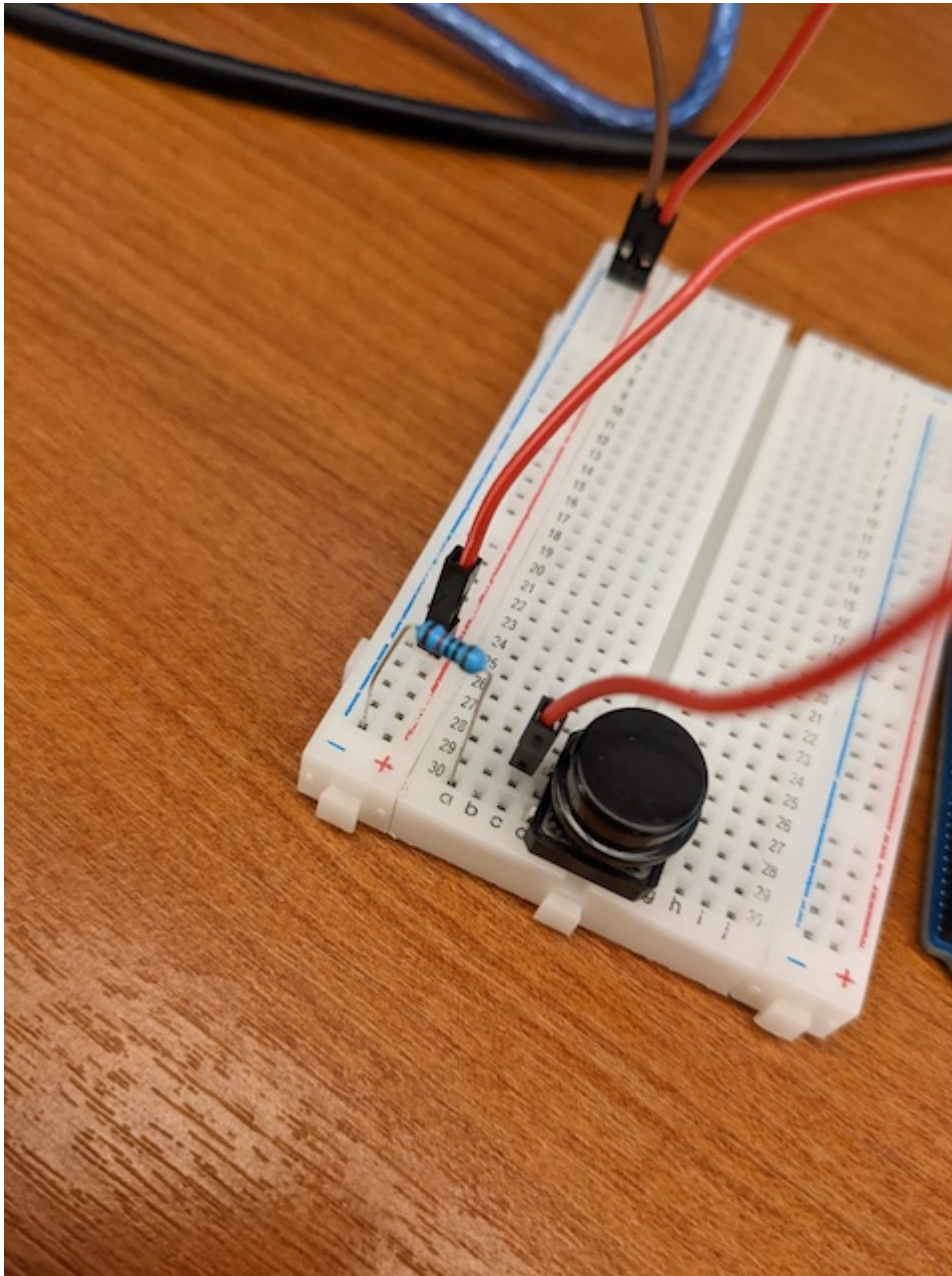




un circuito por donde circula corriente necesita de un camino entre los terminales de la fuente de poder, en nuestro caso los pins 5V y GND de Arduino.

queremos entonces conectar el otro pin del botón a tierra GND, pero no podemos hacer una conexión directamente con un cable, ya que eso haría un cortocircuito o conexión directa entre los terminales 5V y GND.

en vez de un cable, usamos un resistor para conectar el pin inferior a tierra.

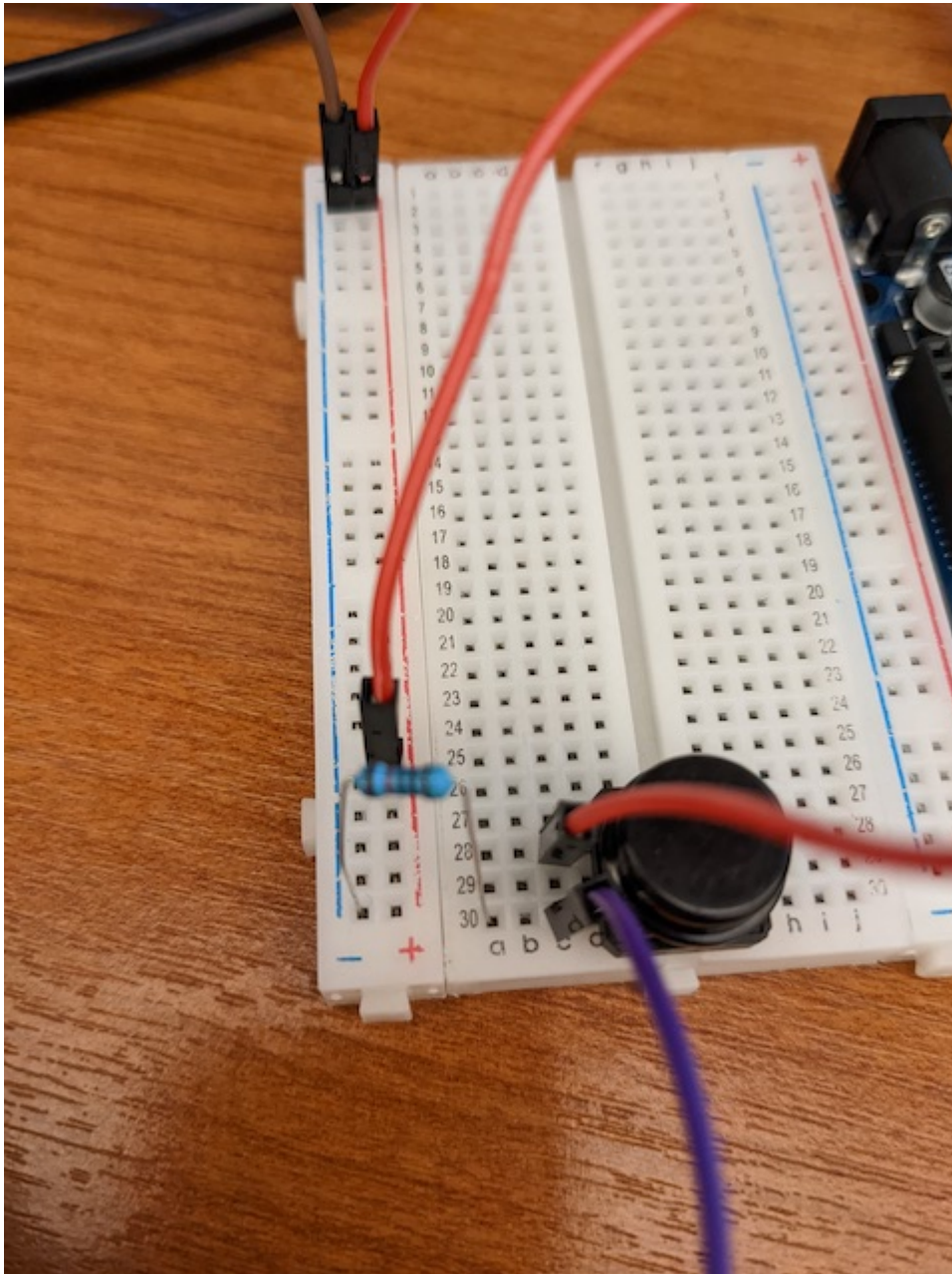


podemos leer el voltaje en los pines superior e inferior del pulsador, para obtener información digital, donde 1 es 5V y 0 es GND, en lógica digital.

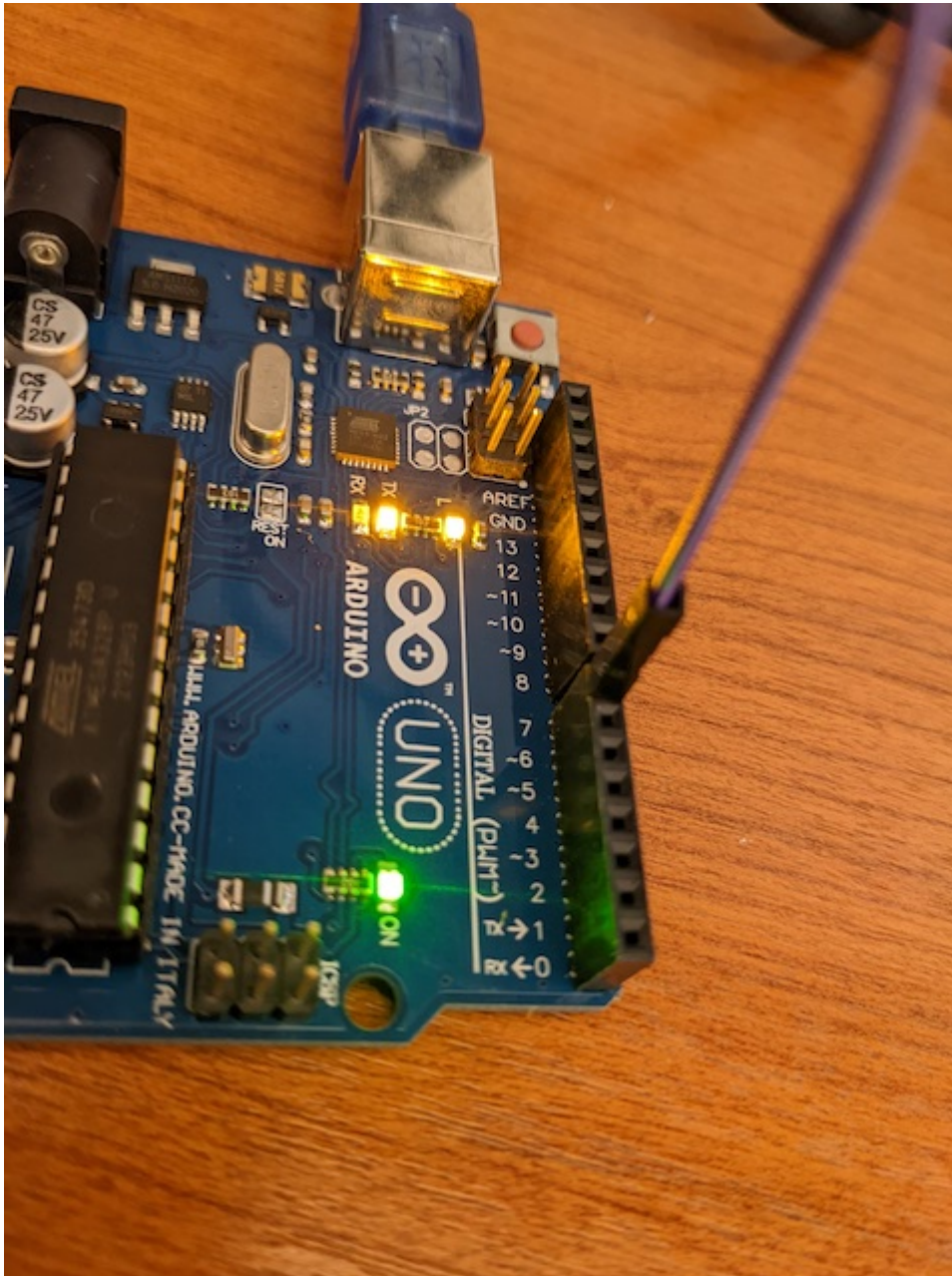
el pin superior está conectado directamente a 5V, por lo que no aporta información, siempre es 1.

el pin inferior es el que alterna entre estados. está en 0 cuando no está pulsado, y cambia a 1 cuando está pulsado, por lo que conectamos un cable a esta fila en la protoboard.



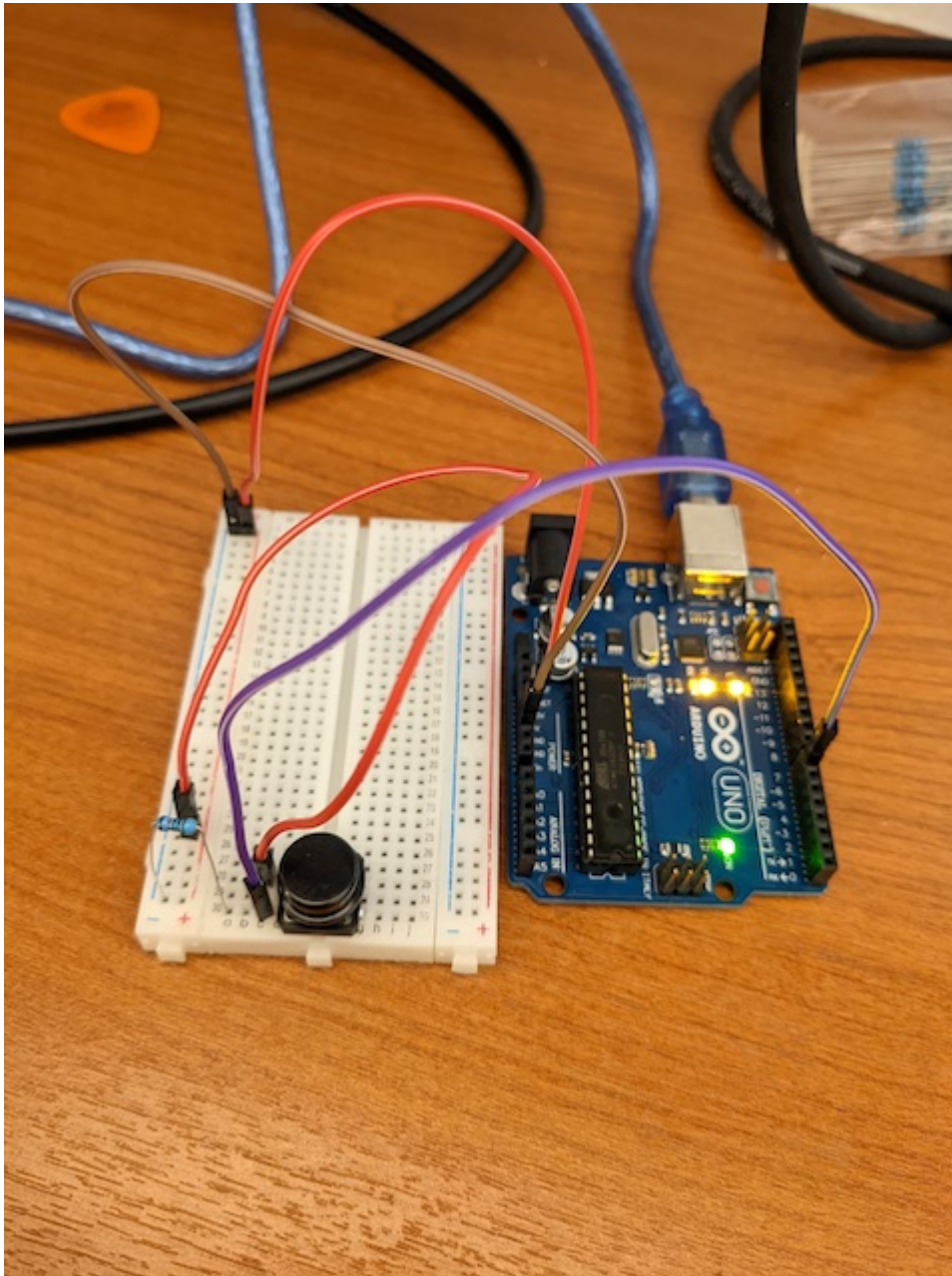


el otro extremo del cable lo conectamos a la sección digital de Arduino, para este ejemplo al pin 7.



esta es la vista final del circuito.





explicuemos con ley de Ohm la razón por la que el pin inferior alterna entre voltajes.

la ley de Ohm postula que  $\Delta V = I * R$ , lo que se puede interpretar así:

- $R = \Delta V / I$ : resistencia  $R$  es la constante de proporcionalidad directa entre diferencia de voltaje  $\Delta V$  y corriente  $I$ .
- cuando no hay corriente ( $I = 0$ ) a través de una resistencia  $R$ , no hay caída de voltaje en una resistencia ( $\Delta V = 0$ ), por lo que ambos terminales tienen el mismo voltaje.

cuando el pulsador NO ESTÁ PRESIONADO, no puede circular corriente ( $I = 0$ ) a través de la resistencia  $R$ , por lo que no hay diferencia de voltaje ( $\Delta V = 0$ ) entre los terminales de la resistencia  $R$ , por lo que ambos comparten voltaje. Como Arduino hace que un terminal sea GND ( $V = 0$ ), el otro también es 0, y eso es lo que lee Arduino.

cuando el pulsador SÍ ESTÁ PRESIONADO, se convierte en un cable, que conecta 5V la resistencia y al pin de lectura de Arduino, y ese voltaje cae a GND a través de la resistencia, circulando corriente y disipando energía.

conectar LED y resistencia a salida digital de Arduino para prender y apagar Arduino.

explicar diferentes comportamientos: toggle switch, momentary on,

ej\_00

ej\_01\_sin\_delay

ej\_02\_potenciometro

ejemplo con Line 6 DL4

aplicar tap tempo a Arduino