

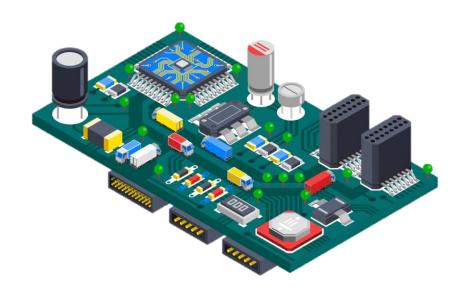
# Fundamental Programming & Pin I/O

[Short Bootcamp]

## Komponen Dasar [IoT]







# Fundamental of Arduino Programming



## Arduino ←→ Computer

Serial.begin(baudrate)	digunakan untuk menentukan kecepatan dan penerimaan data melalui port serial. Kecepatan yang umumnya digunakan adalah 9600 bit per detik (9600 bps).
Serial.print(data) atau Serial.println(data)	digunakan untuk mengirimkan data ke port serial.





## Tipe Data

Data Type	Value Range		
boolean	0 (false) atau 1 (true)		
int	-32.768 hingga 32.767		
float	3.4028235E+38 hingga -3.4028235E+38		
double	1.7976931348623157E+308 hingga -1.7976931348623157E+308		
String	"Statement"		



#### Variabel & Kontanta

#### **Variabel**

Variabel adalah nama yang dibuat dan disimpan di dalam memori mikrokontroller yang nilainya dapat diubah sewaktu-waktu pada saat program dijalankan.

```
Syntax TIPE_DATA NAMA_VARIABEL; int hitung, penjumlahan, perkalian;
```

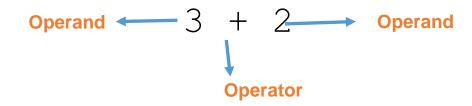
#### Konstanta

Konstanta adalah nilai suatu besaran yang tidak berubah besarnya atau memiliki nilai yang tetap.



### Operator

Bahasa C sebagai basis pemrograman Arduino merupakan bahasa yang kaya akan operator bawaan (built-in) dan menyediakan jenis-jenis operator.



#### Jenis-jenis operator berikut ini:

- Arithmetic Operators
- Comparison Operators
- Boolean Operators
- Bitwise Operators
- Compound Operators



## Arithmetic Operator

Operator name	Operator simple	Description	Example
assignment operator	=	Stores the value to the right of the equal sign in the variable to the left of the equal sign.	A = B
addition	+	Adds two operands	A + B will give 30
subtraction	-	Subtracts second operand from the first	A - B will give -10
multiplication	*	Multiply both operands	A * B will give 200
division	/	Divide numerator by denominator	B / A will give 2
modulo	%	Modulus Operator and remainder of after an integer division	B % A will give 0



## Comparison Operator

Operator name	Operator simple	Description	Example
equal to	==	Checks if the value of two operands is equal or not, if yes then condition becomes true.	(A == B) is not true
not equal to	!=	Checks if the value of two operands is equal or not, if values are not equal then condition becomes true.	(A != B) is true
less than	<	Checks if the value of left operand is less than the value of right operand, if yes then condition becomes true.	(A < B) is true
greater than	>	Checks if the value of left operand is greater than the value of right operand, if yes then condition becomes true.	(A > B) is not true
less than or equal to	<=	Checks if the value of left operand is less than or equal to the value of right operand, if yes then condition becomes true.	(A <= B) is true
greater than or equal to	>=	Checks if the value of left operand is greater than or equal to the value of right operand, if yes then condition becomes true.	(A >= B) is not true

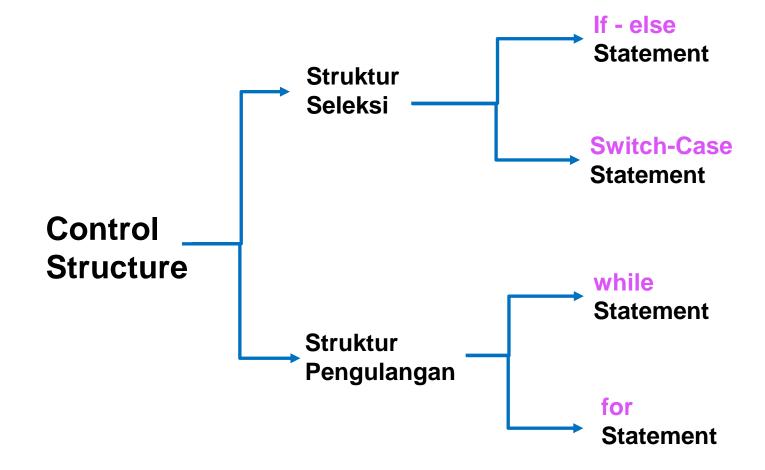


## Boolean Operator

Operator name	Operator simple	Description	Example
and	&&	Called Logical AND operator. If both the operands are non-zero then then condition becomes true.	(A && B) is true
or	Ш	Called Logical OR Operator. If any of the two operands is non-zero then then condition becomes true.	(A    B) is true
not	!	Called Logical NOT Operator. Use to reverses the logical state of its operand. If a condition is true then Logical NOT operator will make false.	!(A && B) is false



#### **Control Structure**



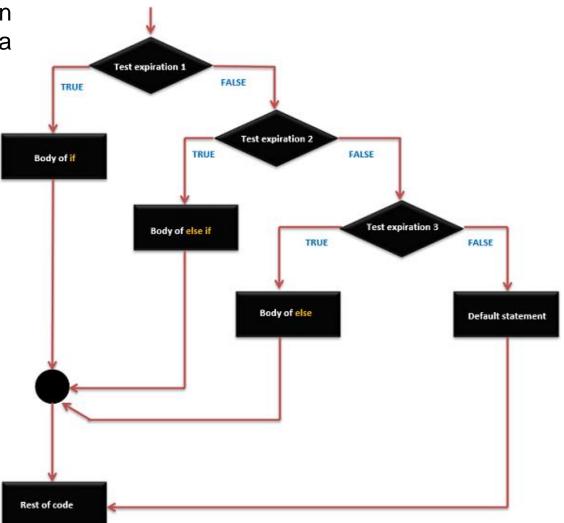


## If ... else if ... else Statement

Pernyataan if dapat diikuti oleh pernyataan if...else opsional lainnya, yang sangat berguna untuk menguji berbagai kondisi.

#### **Syntax**

```
if (Expresion_1){
    // Statements block of if;
}
else if(Expresion_2){
    // Statements block of else-if;
}
else{
    // Statements block of else;
}
```



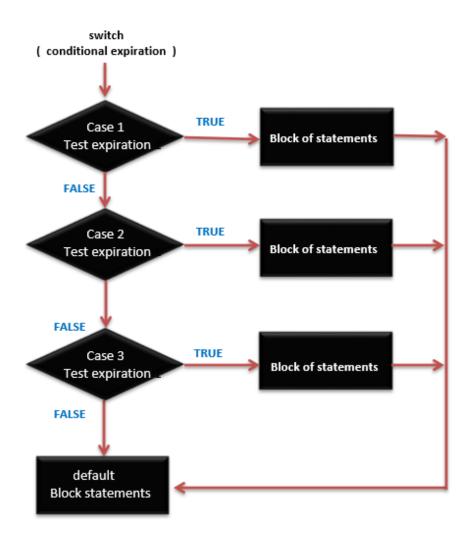


#### Switch Case Statement

Mirip dengan pernyataan if, switch...case mengontrol aliran program dengan mengizinkan pemrogram untuk menentukan kode berbeda yang harus dijalankan dalam berbagai kondisi.

#### **Syntax**

```
switch (variable) {
  case label_1:{
    //Statements block of case with label_1;
    break;
  }
  case label_2:{
    //Statements block of case with label_2;
    break;
  }
  default:{
    //Statements block of default;
    break;
  }
}
```



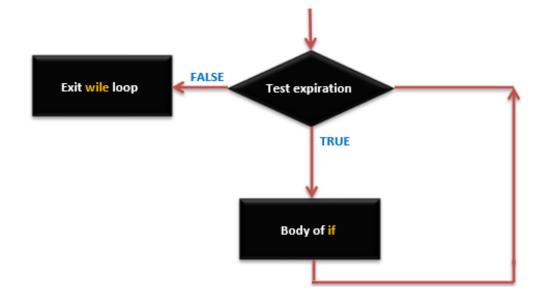


## Whille()

while loop akan berulang terus menerus, dan tak terbatas, sampai ekspresi di dalam tanda kurung, () menjadi salah. Sesuatu harus mengubah variabel yang diuji, atau loop while tidak akan pernah keluar.

#### **Syntax**

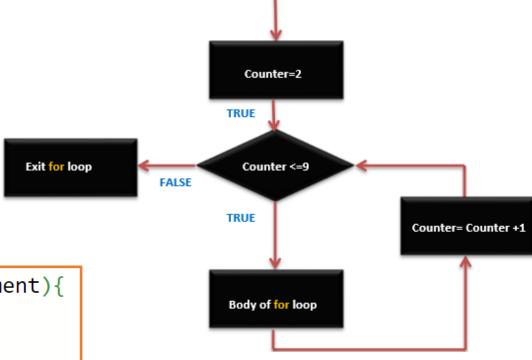
```
while (Expresion) {
   //Block of Statements;
}
```





## For()

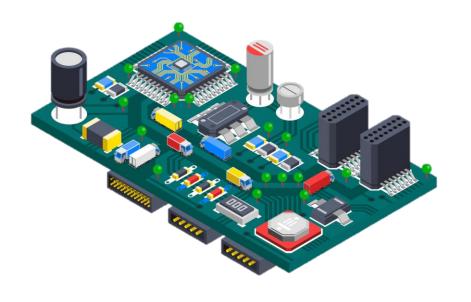
for loop mengeksekusi pernyataan beberapa kali yang telah ditentukan. Ekspresi kontrol untuk loop diinisialisasi, diuji, dan dimanipulasi seluruhnya dalam tanda kurung for loop.



#### **Syntax**

```
for (initial; control; increment_or_decrement){
    //Block of Statements;
}
```





## Arduino Uno Peripherals



### IoT?



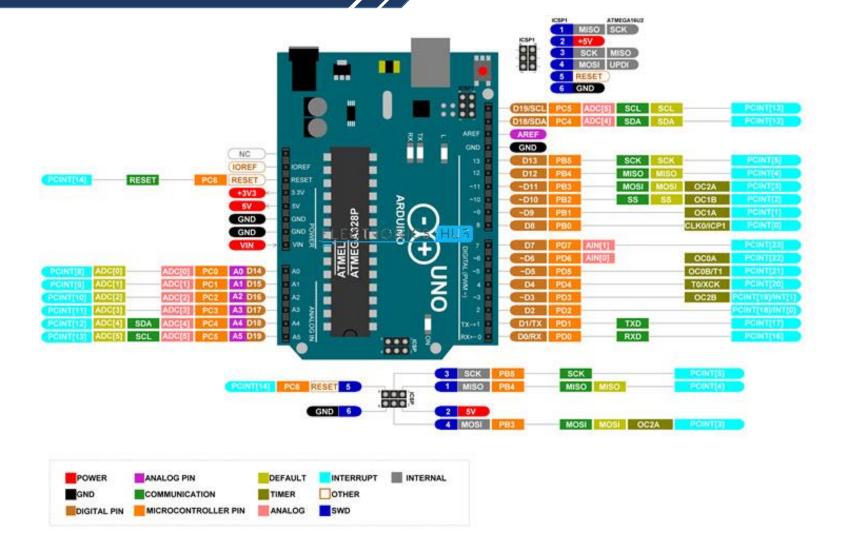
#### **Common Arduino Peripherals:**

- ADC (Analog to Digital Converter)
- Digital I/O
- PWM (Pulse Width Modulation)
- UART (Universal Asynchronous Receiver/Transmitter)
- I2C (Inter-Integrated Circuit)
- SPI (Serial Peripheral Interface)

OVERVIEW	TECH SPECS	DOCUMENTATION FAQ	
Microcontroller		ATmega328P	
Operating Volta		5V	
Input Voltage (recommended	)	7-12V	
Input Voltage (I	imit)	6-20V	
Digital I/O Pins	6 = 1	14 (of which 6 provide PWM output)	
PWM Digital I/O	) Pins	6	
Analog Input Pi	ns	6	
DC Current per	I/O Pin	20 mA	
DC Current for	3.3V Pin	50 mA	
Flash Memory		32 KB (ATmega328P) of which 0.5 KB used by bootloader	
SRAM		2 KB (ATmega328P)	
EEPROM		1 KB (ATmega328P)	
Clock Speed		16 MHz	
LED_BUILTIN		13	
Length		68.6 mm	
Width		53.4 mm	
Weight		25 g	

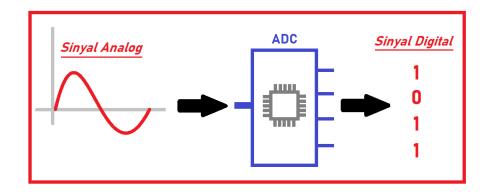


#### IoT?





### ADC (Analog to Digital Converter),



ADC adalah sebuah metode untuk mengubah sinyal digital Analog menjadi sinyal digital.

VRH = Tegangan referensi high ADC

VRL = Tegangan Referensi rendah ADC

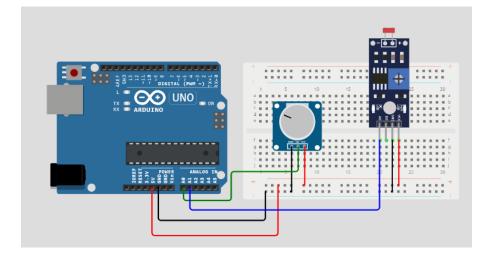
b = jumlah bit dalam sistem digital

Digital Output Code = 
$$\frac{Analog\ Input}{Reference\ Input}(2^n - 1)$$

#### **Syntax**

analogRead(PIN)

untuk membaca data dari pin analog kemudian disimpan dalam suatu variabel







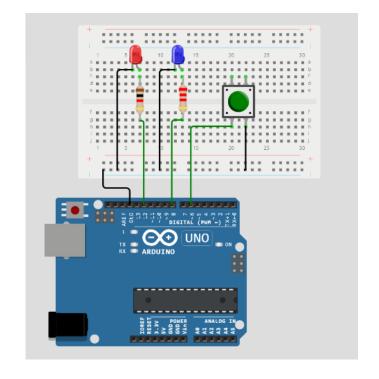


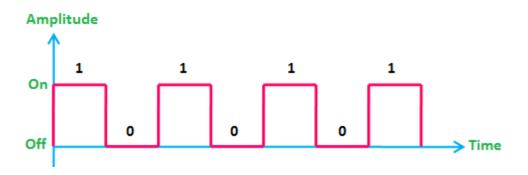




## Digital I/O

pinMode(PIN,MODE)	untuk mengkonfigurasi pin tertentu agar bekerja menjadi sebuah input atau output	
digitalRead(PIN)	digunakan untuk membaca nilai dari suatu inputan yang berasal dari pin digital Arduino baik nilai HIGH maupun LOW	
digitalWrite(PIN,VALUE)	berfungsi untuk memberi nilai 1 atau 0 kepada pin digital yang ada pada arduino	



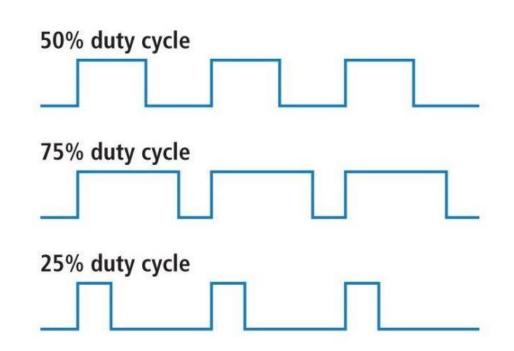


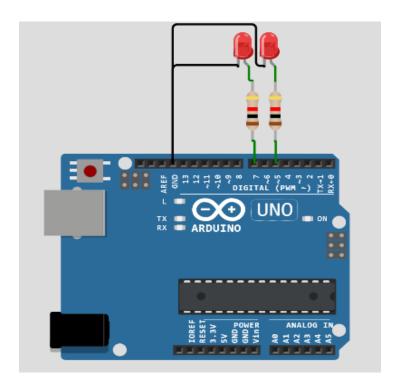


#### **PWM**

analogWrite(PIN, VALUE)

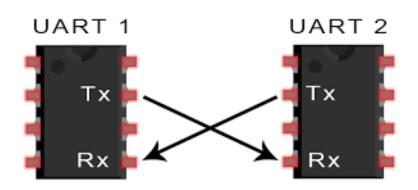
untuk mengirimkan nilai analog dengan metode PWM (Pulse Width Modulation) pada pin khusus yang berlabel PWM,







#### **UART**



UART mengirimkan data secara asinkron, yang berarti tidak ada sinyal clock untuk menyinkronkan keluaran bit dari UART pengirim ke pengambilan sampel bit oleh UART penerima. Alih-alih sinyal clock, UART transmisi menambahkan bit start dan stop ke paket data yang ditransfer. Bit-bit ini menentukan awal dan akhir paket data sehingga UART penerima tahu kapan harus mulai membaca bit.







**Nextion LCD** 



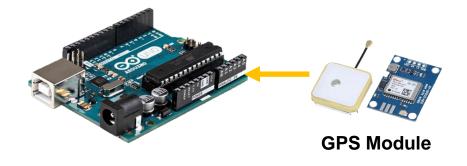
**PZEM Sensor** 



## UART

#### **GPS**

#include <softwareserial.h></softwareserial.h>	Library untuk membuat pin I/O digital menjadi UART	
SoftwareSerial ss(4, 3);	Membuat object ss	
ss.begin(baudrate)	digunakan untuk menentukan kecepatan dan penerimaan data melalui port serial. Kecepatan yang umumnya digunakan adalah 9600 bit per detik (9600 bps).	
ss.available()	untuk mengetahui jumlah byte data yang berada pada port serial.	
ss.readString()	untuk membaca data yang terdapat di port serial dengan format String.	



Arduino	GPS Module	
5V	VCC	
TX pin defined in the	RX	
software serial	NA.	
RX pin defined in the	TX	
software serial	17	
GND	GND	



## THANK YOU