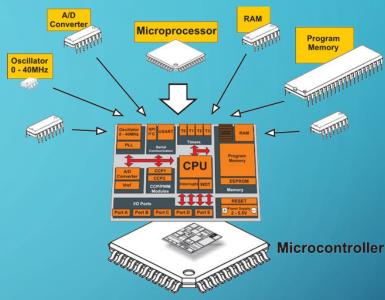


RECAP FRA SIDST

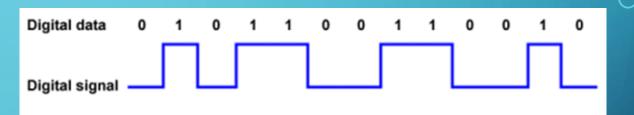
- Vi lærte om microcontrollers
 - Og hvorfor Arduino var et godt board!
- Et grundlæggende Arduino-program indeholder:
 - Void setup()
 - Void loop()

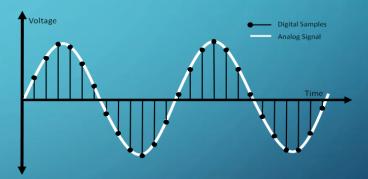


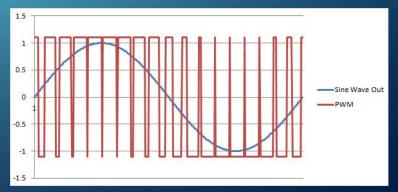
```
const int ledPin = 13; //Physical LED pin
    const int btnPin = 3; //Physical button pin
 4 □ void setup() {
      //Intialize pins
      pinMode(ledPin, OUTPUT); //ledPin set to output
      pinMode(btnPin, INPUT); //btnPin set to input
10 □ void loop() {
      //If button is pressed LED on
      if (digitalRead(btnPin) == HIGH) {
        digitalWrite(ledPin, HIGH);
13
14
15
      //Else, LED off
16⊟
      else{
        digitalWrite(ledPin, LOW);
18
```

RECAP FRA SIDST

- Sidst lærte vi hvordan Arduino behandlede:
 - Digitale signaler
 - digitalRead()
 - digitalWrite()
 - Analoge Signaler
 - analogRead()
 - analogWrite()
- Vi lærte også at benytte nogle af Serial metoderne!
 - Serial.begin()
 - Serial.print()
 - Serial.println()

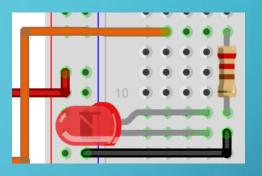


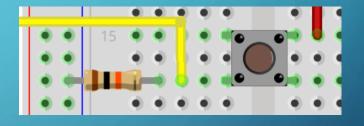


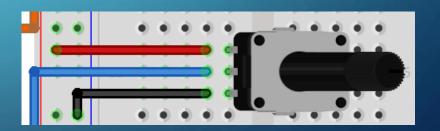


RECAP FRA SIDST

- Vi brugte LED'er som visuel feedback
- Trykknapper til digital input
- Potentiometre som analog input







DAGENS INDHOLD

Motorer
 Displays
 Servo motorer
 Stepper motorer
 Stepper motorer
 Stepper motorer
 Stepper motorer
 Displays
 1 - DC motor driver
 2 - Servo driving
 3 - Stepper driving
 4 - LCD printing
 5 - 7-Segment

display



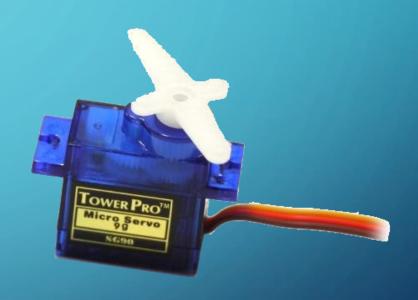
DC MOTORER

- DC motorer er de simpleste motorer at drive
- Kræver blot en forsyningsstrøm
- Kan køre variabel hastighed vha. PWM



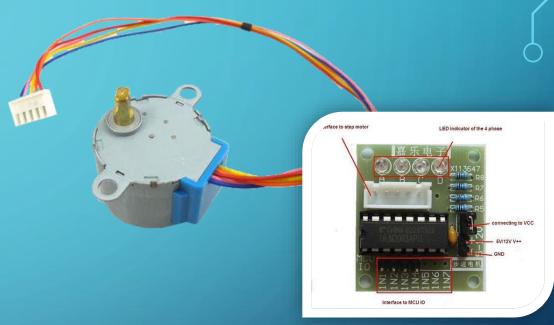
SERVO MOTORER

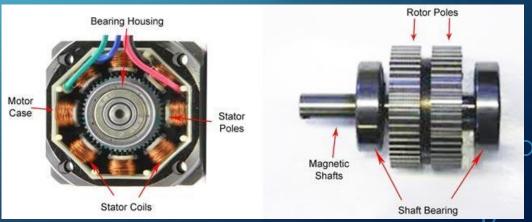
- Servomotorer er gearede DC-motorer
- Deres rotation er koblet til et feedback kredsløb
- De indstiller sig til en given position
- Positionen afkodes fra PWM



STEPPER MOTORER

- Steppermotorerne indeholder en række spoler
- Deres magnetisering vha. strøm bevæger motoren
- Vi kan styre dem præcist på denne måde
 - Ved at skrive en sekvens af pulser til stepperen
 - Strømmen forstærkes gennem et driver print







LCD DISPLAYS

- Liquid Crystal Displays
 - Materiale i et stadie mellem flydende og krystalliseret
 - Gennemsigtigheden ændres med spænding
- En matrix af prikker (Dot matrix)
- Vores er 16x2 tegn
 - Hvert tegn har 7x5 prikker



LCD DISPLAYS

- LCD'er drives af en chipset på bagsiden
- De skal skrives til med et specifikt instruktionssæt
 - Kan tage tid at programmere!
- Heldigvis sparer Arduino os for besværet
 - Med sit LiquidCrystal.h library



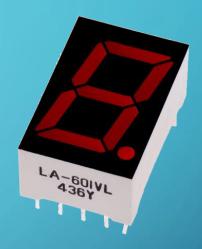
Instruction	Code										
	RS	R/W	В7	В6	В5	В4	ВЗ	В2	В1	В0	
Clear display	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	
Cursor home	0	0	0	0	0	0	0	0	1	*	
Entry mode set	0	0	0	0	0	0	0	1	I/D	S	
Display on/off control	0	0	0	0	0	0	1	D	С	В	
Cursor/display shift	0	0	0	0	0	1	S/C	R/L	*	*	
Function set	0	0	0	0	1	DL	N	F	*	*	
Set CGRAM address	0	0	0	0 1 CGRAM address							
Set DDRAM address	0	0	1 DDRAM address								
Read busy flag & address counter	0	1	BF CGRAM/DDRAM address								
Write CGRAM or DDRAM	1	0	Write Data								
Read from CG/DDRAM	1	1	Read Data								

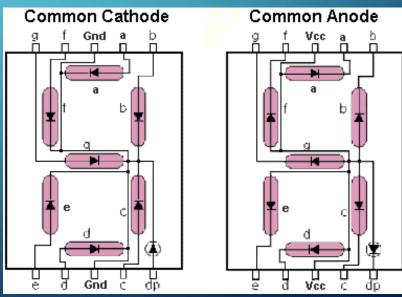
Instruction bit names —

I/D - 0 = decrement cursor position, 1 = increment cursor position; S - 0 = no dis shift left, 1 = shift right; DL - 0 = 4-bit interface, 1 = 8-bit interface; N - 0 = 1/8 or

7-SEGMENT DISPLAYS

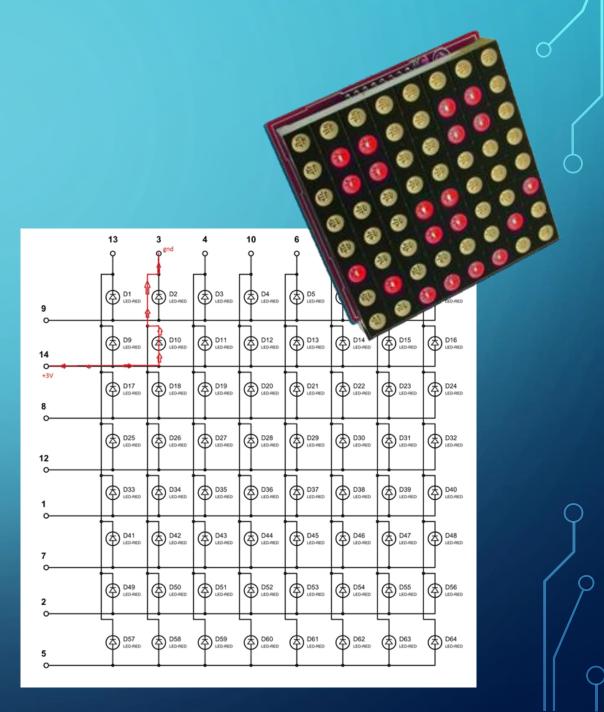
- 7-segment displays er 8 LED'er med fælles +/-
- De kan drives direkte fra Arduinoens pins
 - Gennem formodstande, som normale LED'er
- Eller med færre ledninger
 - Gennem et skifteregister
 - I har fået en 74HC595





LED MATRIX

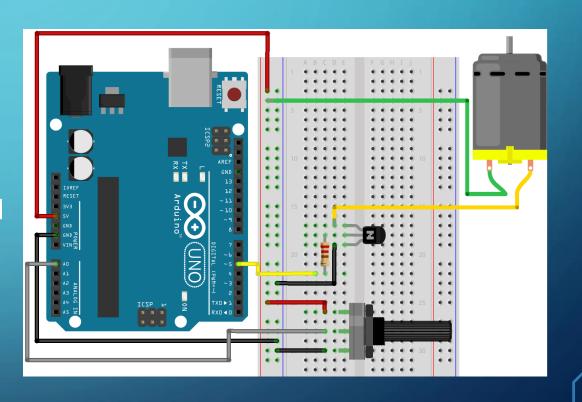
- En LED matrix lever op til sit navn
- Består af LED'er i et gittemønster
 - Hvor hver LED kan adrresseres
 - Vha. koordinater, som en matrix
- Øjet snydes
 - LED'erne addreseres hurtigere end vi kan se
 - Kaldes Multiplexing



PROGRAMEKSEMPLER

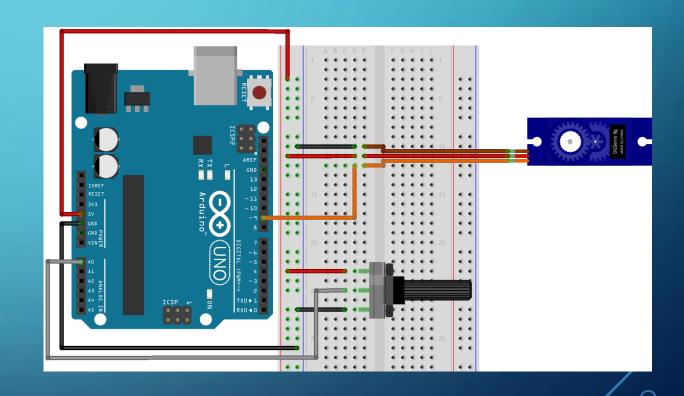
EKSEMPEL 1: DC MOTOR DRIVER

- Vi skal bruge vores motorer
- De gule klodser der f
 ølger med robotten
- Transistoren switcher større strøm med PWM
- Potentiometret skal styre PWM signalet



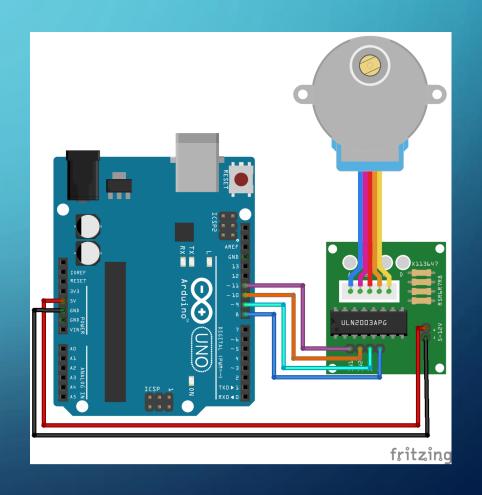
EKSEMPEL 2: SERVO DRIVING

- Vi skal lege lidt med Servoen nu
- Her benytter vi librariet Servo.h
- Potmetrets værdier mappes over i Servo-grader



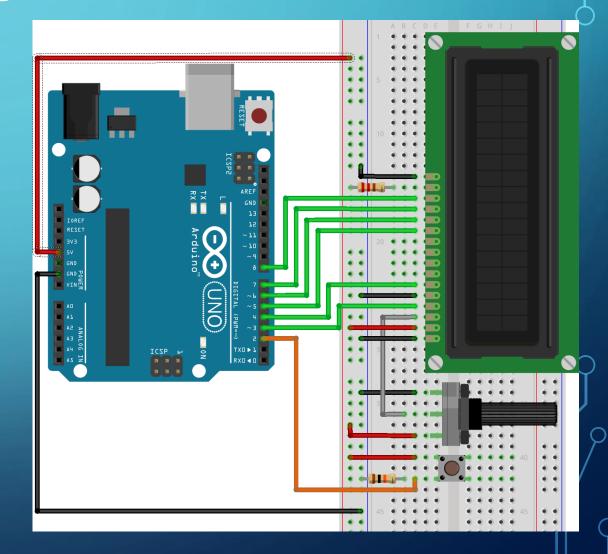
EKSEMPEL 3: STEPPER DRIVING

- Denne gang skal vi ikke bruge breadboard
- For at drive Stepperen skal vi bruge et eksternt bibliotek, CheapStepper.h
- Vi forsøger blot at få stepperen til at køre rundt
 - Og meddele dens position



EKSEMPEL 4: LCD PRINTING

- Vi skal bruge en del ledninger
- Potentiometret styrer kontrast analogt
- Knappen bruges til en tæller
- Arduino skriver tællerens data ud til Displayet
- Men først skal vi inkludere librariet LiquidCrystal.h



EKSEMPEL 5: 7-SEGMENT DISPLAY

- Var der mange ledninger med LCD'et?
- Det bliver værre
- 74HC595 skal have shiftet beskeder ind

