

PODROBNÝ PRŮVODCE TEORIÍ

PODROBNĚ ROZEPSANÉ PŘÍKLADY S POPISEM FUNKCIONALIT OBVODŮ A PROGRAMOVÉHO KÓDU, KTERÝ JE ZAMĚŘEN NA POUŽÍVÁNÍ POLÍ A CYKLU FOR. ŘEŠENÉ ÚKOLY ZOHLEDŇUJÍ NOVĚ PROBRANÉ UČIVO A STAVÍ NA PŘEDCHOZÍCH ZNALOSTECH.

OBSAH PRŮVODCE

- ① Deklarace a používání vlastních funkcí.
- ② Definice polí v Arduinu.
- ③ Použití příkazu cyklu **for**.
- ④ Programové kódy pro vysvětlení používání polí a cyklu.
- ⑤ Řešené problémy při zapojení sestavy LED diod.
- ⑥ Technická část pro závěrečný projekt – stojan na diody.
- ⑦ Vysvětlení řešení samostatných úkolů.

VLASTNÍ FUNKCE V ARDUINO

Všimněme si, že při rozsvěcování a zhasínání LED diody neustále vykonáváme stejný postup příkazů. Pro blikání jediné diody musíme napsat minimálně čtyři řádky kódu. Nyní si představme, že diod máme devět a každou chceme ovládat zvlášť. To se nám program o dost řádků rozroste. A v tomto případě nám mohou pomoci **funkce**.



V počítačové vědě je **funkce** podprogram (nazývaný také jako postup, metoda nebo rutina), tj. část kódu v rámci většího programu, který provádí konkrétní úkol a je relativně nezávislý na zbývajícím kódu.

PROČ MÁME FUNKCE?

Rozdelení programového kódu do funkcí umožnuje programátorům vytvářet modulární části kódu které provádějí definovaný úkol. Následně se vrací do místa kódu, kde byla funkce volána. Typicky funkce použijeme, pokud chceme například provést stejnou akci v programu několikrát.

- Funkce programátorovi pomáhají s organizací programového kódu.
- Funkce kodifikují jednu akci na jednom místě, takže stačí funkci jednou odladit a libovolně mnohokrát používat.
- Tím se snižuje chybovost při případné modifikaci funkce.
- Funkce dělají kód jednodušší a kompaktnější, protože opakující části kódu jsou používány pouze ve funkci.
- Funkce usnadňují opětovné používání kódu v ostatních programech tím, že se stávají více modulární. Pěkným vedlejším efektem je větší čitelnost kódu.

JAK PSÁT FUNKCE?

V programovém kódu pro Arduino jsou dvě základní a povinné funkce **setup()** a **loop()**. Další definované funkce musí být mimo těla těchto funkcí. Struktura zápisu funkce by mohla vypadat následovně:

```
1 navratovytyp nazevFunkce(argumenty) {  
2     // tělo funkce  
3     return navratovytyp;  
4 }
```

navratovytyp – specifikuje v jakém datovém typu bude vrácen výsledek dané funkce. Pokud budeme chtít vykonat pouze nějakou úlohu, která nebude vracet výsledek v podobě např. výpočtu nebo textu, tak si vystačíme s definicí pomocí slova **void**.

nazevFunkce – název funkce by měl uvádět, co bude funkce dělat. Název by měl být jednoduchý a přitom popisný, aby bylo na první pohled jasné, co funkce opravdu dělá.

// tělo funkce – obsahuje konkrétní programový kód, který se má vykonat. Syntaxe kódu se řídí stejnými pravidly jako části kódu mimo funkci.

argumenty – se skládají z datového typu a jména. Např. bychom mohli ve funkci pracovat se dvěma čísly, takže argumenty by vypadaly: **int x, int y**.

return navratovytyp – vrací například výsledek výpočtu, se kterým může program dále pracovat mimo definovanou funkci.

Konkrétní podoba funkce by mohla vypadat následovně:

```
1 int soucet(int x, int y) {  
2     vysledek = x + y; // tělo funkce  
3     return vysledek;  
4 }
```

POLE V ARDUINU

Proměnou si můžeme představit jako konkrétní knihu o konkrétním názvu. Pole si lze představit jako knihovnu, v které máme knihy narovnány do poliček a každá kniha je očíslovaná. Konkrétní knihu vybereme zvolením daného čísla.



Pole je sada proměnných, které jsou přístupné s indexovým číslem. Pole v programovacím jazyce C, na němž je založeno Arduino, mohou být komplikovaná, ale použití jednoduchých polí je poměrně snadné.

VYTVÁŘENÍ POLE

Deklarace polí lze provádět několika způsoby:

```
1 int myInts[6];
2 int myPins[] = {2, 4, 8, 3, 6};
3 int mySendVals[6] = {2, 4, -8, 3, 2};
4 char message[6] = "hello";
```

- ① **myInt[6]** – deklarace pole bez jeho inicializace.
- ② **myPins[]** – deklarace pole bez uvedení jeho konkrétní velikosti, kompilátor nejdříve spočítá prvky a pak pole vytvoří o odpovídající velikosti.
- ③ **mySendVals[6]** – deklarace pole s jeho přesným počtem prvků.
- ④ **message[6]** – u pole datového typu **char** musí být provedena jeho inicializace minimálně jedním prvkem.

PŘÍSTUP K POLI

Prvky v poli jsou indexovány vždy od nuly. Tzn. první prvek v poli je na indexu 0. To znamená, že pole o deseti prvcích má poslední prvek s indexem 9.

```
1 // přístup k prvkům od nultého indexu
2 mySendVals[0] == 2; // index 0 tj. první prvek
3 mySendVals[1] == 4; // index 1 tj. druhý prvek
4 mySendVals[2] == -8; // atd.
5
6 // přidělení hodnoty pole
7 mySendVals[0] = 12; // na index 0 bude přidělena hodnota 12
8
9 // získání hodnoty z pole
10 x = mySendVals[4]; // do x se uloží hodnota z indexu 4 tj. 2
```

CYKLUS FOR

Cyklus **for** se používá k opakování bloku příkazů, uzavřených do složených závorek. Využívá čítače inkrementů (přírůstků), který se používá pro ukončení průchodu cyklu. Cyklus **for** je vhodný pro jakýkoliv opakující se operace a je často používán v kombinaci s **poli** pro jejich průchod.

SYNTAXE

```
1  for (inicIALIZACE; PODMÍNKA; PŘÍRŮSTEK) {
2      // blok příkazů
3  }
4
5 // praktická ukázka
6 void loop()
7 {
8     for (int i=0; i <= 255; i++){
9         analogWrite(PWMpin, i);
10        delay(10);
11    }
12 }
```

Nejprve řadě nastane **inicIALIZACE**, a to minimálně jednou. V každém průchodu je testována **PODMÍNKA**. Pokud podmínka nabude hodnoty **True**, provede se blok příkazů a zvětší se **PŘÍRŮSTEK**. Podmínka je opět testována. Když podmínka nabude hodnoty **False**, smyčka se ukončí.

SÉRIOVÁ KOMUNIKACE

Pokud chceme od Arduina získávat nějaké hodnoty, nebo mu je posílat, přichází na řadu právě sériová komunikace. Ta je také důležitým nástrojem při ladění programů. Když něco nefunguje a nevíme proč, může být užitečné si nechat vypisovat hodnotu proměnné, nebo určitý text na libovolném místě programu a tím zjistit co přesně kód provádí. Dá se také využít při komunikaci Arduina a dalších zařízení (jiné Arduino, moduly atd.).

Pro čtení informací v textové podobě na počítači se používá tzv. **Serial monitor**. Ten se spustí kliknutím na ikonu  v IDE Arduina. Po spuštění Serial monitoru se musí ještě nastavit rychlosť komunikace (300, 600, 1200, 2400, 4800, 9600, 14400, 19200, 28800, 38400, 57600 a 115200).



Základní funkce sériové komunikace

Serial.begin(9600)

Funkce pro zahájení sériové komunikace. Zpravidla ji stačí zavolat v části **setup()**. Parametrem je rychlosť komunikace, která odpovídá počtu přenosů za sekundu.

Serial.println(hodnota)

Funkce slouží k odeslání hodnoty z Arduina do počítače nebo jiného zařízení. Nám poslouží také k výpisu hodnot v sériovém monitoru.

SYNTAXE

```
1 void setup() {
2     Serial.begin(9600);
3     for (count=0; count<255; count++) {
4         Serial.println(i);
5         delay(10);
6     }
7 }
8
9 void loop() {
10}
11}
```

①

②

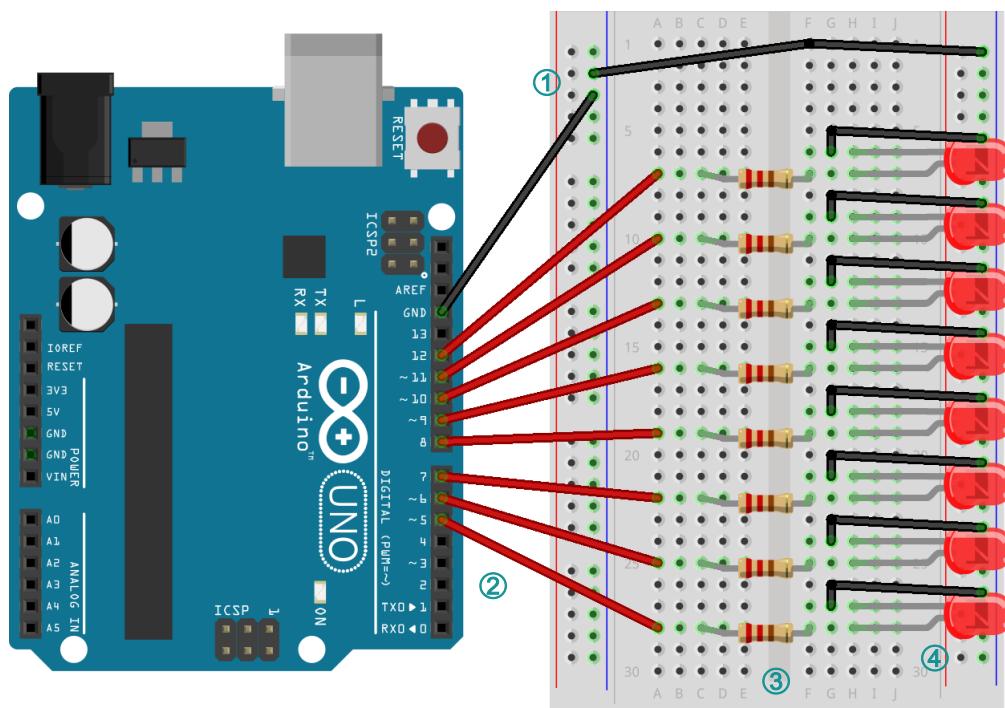
- ① Pokud se bude využívat sériové komunikace, je nutné nastavit rychlosť prenosu.
- ② Výpis hodnôt v sériovom monitoru. V tomto prípade se bude vypisovať hodnota premennej **i**. Každá hodnota bude na novom riadku, ak boli chteli hodnoty všetky vedľa seba v jednom riadku, použijeme funkciu **Serial.print(i)**.

SVĚTELNÁ ANIMACE

Vytvoříme nástroj na světelnou animaci, který vás naučí řídit větší počet pinů desky Arduino. Nejprve využijeme kontaktní pole, kde si otestujeme zapojení všech diod. Následně si vytvoříte kartonovou konstrukci, do které LED diody umístíte a připojíte pomocí vodičů.

ZAPOJENÍ OBVODU

Zapojení obvodu vychází z přechozího příkladu zapojení LED diody s tím rozdílem, že zde bude zapojeno diod osm. Každá z osmi diod bude ovládána nezávisle.



Obr. 1 - Zapojení osmi LED diod

- ① Vodič zemnění z desky Arduino zapojte do kontaktní desky k **modré** čáře. Tím se zpřehlední celé zapojení.
- ② Najděte 8 rezistorů o hodnotě 220Ω (dva oranžové proužky, hnědý a zlatý). Je důležité, aby tyto rezistory byly zapojeny do kontaktní desky tak, aby propojovaly její obě

poloviny. Pokud by tomu tak nebylo, došlo by ke zkratování. Rezistory zajistí snížení proudu, aby nedošlo ke zničení LED diod.

- ③ Zapojte 8 LED diod do kontaktní desky tak, jak je uvedeno na obrázku Obr. 1 - Zapojení osmi LED diod. Delší vývody každé LED diody jsou připojeny k rezistorům. Krátký vývod je propojen s **uzemněním**.
- ④ Druhá strana rezistorů je zapojena do digitálních pinů 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11 a 12.

PROGRAMOVÝ KÓD

Při psaní kódu pro všechny příklady bude použité jediné zapojení uvedené na obrázku Obr. 1 - Zapojení osmi LED diod.



Příklady na sebe navazují, takže pro jejich inovace stačí provádět pouze dílčí úpravy programového kódu. Není nutné vždy psát celý program od začátku.

ZÁKLADNÍ PŘÍKLAD – POSTUPNÉ ROZSVĚCOVÁNÍ LED DIOD

Ukázka „hrubého“ programového kódu pro postupné rozsvěcování a zhasnání LED diod.
Tím se vytvoří efekt „běžícího světla“.

```
1 void setup() {
2     pinMode(5, OUTPUT);      // dioda 1
3     pinMode(6, OUTPUT);      // dioda 2
4     pinMode(7, OUTPUT);      // dioda 3
5     pinMode(8, OUTPUT);      // dioda 4
6     pinMode(9, OUTPUT);      // dioda 5
7     pinMode(10, OUTPUT);     // dioda 6
8     pinMode(11, OUTPUT);     // dioda 7
9     pinMode(12, OUTPUT);     // dioda 8
10 }
11
12 void loop() {
13     digitalWrite(5, HIGH);    // rozsvícení diody 1
14     delay(50);
15     digitalWrite(5, LOW);     // zhasnutí diod
16     delay(50);
17     digitalWrite(6, HIGH);    // rozsvícení diody 2
18     delay(50);
19     digitalWrite(6, LOW);     // zhasnutí diod
20     delay(50);
21     digitalWrite(7, HIGH);    // rozsvícení diody 3
22     delay(50);
23     digitalWrite(7, LOW);     // zhasnutí diod
24     delay(50);
25     digitalWrite(8, HIGH);    // rozsvícení diody 4
26     delay(50);
27     digitalWrite(8, LOW);     // zhasnutí diod
28     delay(50);
29     digitalWrite(9, HIGH);    // rozsvícení diody 5
30     delay(50);
31     digitalWrite(9, LOW);     // zhasnutí diod
32     delay(50);
33     digitalWrite(10, HIGH);   // rozsvícení diody 6
34     delay(50);
35     digitalWrite(10, LOW);    // zhasnutí diod
36     delay(50);
37     digitalWrite(11, HIGH);   // rozsvícení diody 7
38     delay(50);
39     digitalWrite(11, LOW);    // zhasnutí diod
40     delay(50);
41 }
```

①

②

```
42     digitalWrite(12, HIGH);      // rozsvícení diody 8
43     delay(50);
44     digitalWrite(12, LOW);       // zhasnutí diod
45     delay(50);
46 }
```

⑤ Pro každou LED diodu je definován výstupní pin pomocí funkce **pinMode()**.

V příkladu jsou definovány piny **5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12**.

⑥ Pro rozsvícení diody se využívá funkce **digitalWrite()** s parametrem **číslo pinu** a hodnotu **HIGH**.

Pro zhasnutí diody se volá také funkce **digitalWrite()** s parametrem **číslo pinu**, ale s hodnotou **LOW**. Aby bylo zřetelné postupné rozsvěcování a zhasínání, je použita funkce pro pozastavení běhu programu **delay()**.



(Př. 1) Změňte předchozí příklad tak, aby se nejdříve všechny LED diody postupně rozsvítily a následně se od konce opět postupně zhasínaly.



NESVÍTÍ DIODY

Zapojení LED diody – zkontrolujte zapojení LED diod v kontaktním poli. Ujistěte se, že jednotlivé diody mají anodu a katodu správně zapojenou. **Anoda** musí být zapojena k rezistoru a následně do digitálního pinu na desce Arduino. **Katoda** je zapojena na zemnění desky.

Zapojení v desce – zkontrolujte, zda jsou vývody zapojeny do odpovídajících pinů desky Arduino.

Rezistory – zkontrolujte, zda jste použili správné rezistory.

NEJDE NAHRÁT KÓD DO DESKY

USB kabel – ujistěte se, že máte desku Arduino připojenou k počítači.

Správný port – ujistěte se, že máte vybraný správný port pro připojení k desce Arduino pomocí USB kabelu.

ZÁKLADNÍ PŘÍKLAD – VLASTNÍ FUNKCE

Příklad pro rozsvícení a zhasnání LED diod je jednoduchý, ale příliš dlouhý a tím i málo přehledný. Provedeme tedy jeho inovaci s využitím vlastní funkce.

Nadefinujeme funkci **changeLED(int pin)**, která má jediný parametr. Tím je číslo pinu, na který je dioda připojena.

```
1 void setup() {
2     pinMode(5, OUTPUT);      // dioda 1
3     pinMode(6, OUTPUT);      // dioda 2
4     pinMode(7, OUTPUT);      // dioda 3
5     pinMode(8, OUTPUT);      // dioda 4
6     pinMode(9, OUTPUT);      // dioda 5
7     pinMode(10, OUTPUT);     // dioda 6
8     pinMode(11, OUTPUT);     // dioda 7
9     pinMode(12, OUTPUT);     // dioda 8
10 }
11
12 void loop() {
13     changeLED (5);
14     changeLED (6);
15     changeLED (7);
16     changeLED (8);
17     changeLED (9);
18     changeLED (10);
19     changeLED (11);
20     changeLED (12);
21 }
22
23 void changeLED(int pin) {
24     digitalWrite(pin, HIGH);   // rozsvícení diody 1
25     delay(50);
26     digitalWrite(pin, LOW);    // zhasnutí diod
27     delay(50);
28 }
```

②

①

- ① Deklarace funkce **changeLED()**, která rozsvěcí a zhasní konkrétní diodu, definovanou číslem digitálního pinu jako jediného parametru funkce.
- ② Funkce **changeLED()** se volá ve smyčce funkce **loop()**.



(Př. 2) Změňte předchozí příklad s využitím funkce tak, aby se diody nejdříve postupně všechny rozsvítily a následně postupně zhasínaly. Návodou vám může být, že se bude muset změnit funkce **changeLED()**.

ZÁKLADNÍ PŘÍKLAD – POLE A CYKLUS FOR

Následující příklad využívá kombinaci programových struktur jako jsou **funkce**, **pole** a cyklus **for**. Program tak získá na přehlednosti a větší flexibilitě. Příklad ukazuje jezdící světlo z jedné strany na druhou a zpět.

```
1 int pinArray[] = {5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12};           | ①
2 int count = 0;                                         | ②
3 int timer = 50;                                        | ③
4
5 void setup() {
6     for (count=0;count<8;count++) {
7         pinMode(pinArray[count], OUTPUT);                | ④
8     }
9 }
10
11 void loop() {
12     for (count=0; count<8; count++) {
13         changeLED(pinArray[count]);                   | ⑤
14     }
15     for (count=7; count>=0; count--) {
16         changeLED(pinArray[count]);                   | ⑥
17     }
18 }
19
20 void changeLED(int pin) {
21     digitalWrite(pin, HIGH);
22     delay(timer);
23     digitalWrite(pin, LOW);
24     delay(timer);
25 }
```

- ① Definice pole **pinArray[]**, které obsahuje čísla pinů, na které jsou připojeny LED diody. Výhodou této konstrukce je možnost jednoduchého rozšíření o další LED diody.
- ② Definice proměnné **count**, která je iterátorem v cyklech **for**.
- ③ Definice proměnné **timer**, která je parametrem funkce **delay**, která přerušuje běh programu proto, aby bylo vidět probliknutí LED diody.
- ④ Pomocí cyklu **for** jsou definovány piny jako výstupy desky Arduino. Všimněte si, že proměnná **count** začíná hodnotou **0** a cyklus bude probíhat, dokud její hodnota bude

menší než **8**. Proč? Připomeňme si, že prvky pole jsou indexovány od nuly a zapojených diod máme osm. Takže od 0 do 7 je to právě hodnota 8.

- ⑤ První cyklus **for** ve funkci **loop()** rozsvěcí LED diody ve vzestupném pořadí. V každém kroku se volá funkce **changeLED()** s jediným parametrem, kterým je číslo pinu, na který je konkrétní dioda připojena.
- ⑥ Druhý cyklus ve funkci **loop()** určuje sestupné pořadí rozsvěcení. Všimněte si proměnné **count**, která se v každém kroku zmenšuje díky dekrementačnímu operátoru **--**.
- ⑦ Funkce **changeLED()** rozsvěcí a zhasíná konkrétní diodu připojenou na pin desky Arduino, který je funkci předáván jako parametr.



(Př. 3) Vytvořte libovolnou světelnou animaci. Můžete využít předchozí příklad a změnit pořadí pinů v poli, přidat další kombinaci pořadí pinů nebo jej rozšířit o dvourozměrné pole a vytvořit tak kombinaci několik různých animací.



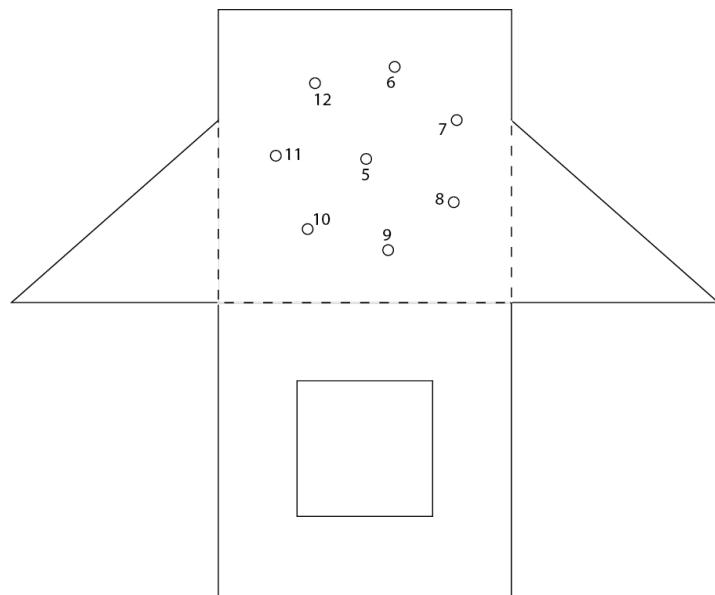
Pokud budete mít připravenou a funkční programovou část, můžete vytvořit stojánek pro LED diody. Tím animace bude efektnější. Návod, je uveden v následující kapitole.

STOJAN PRO LED DIODY

Pro vytvoření stojanu budeme potřebovat: karton (tvrdší papír), nůžky a tavnou pistoli (lepící pásku).

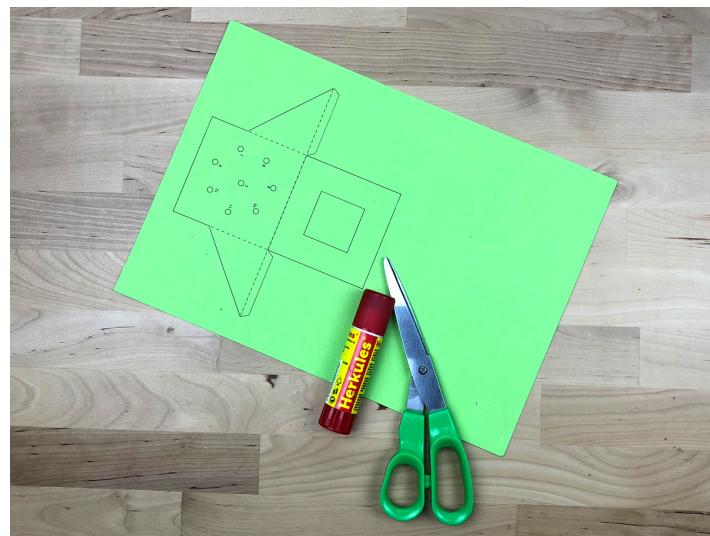
PAPÍROVÁ KONSTRUKCE

Konstrukce stojánku je velice jednoduchá. Stačí si vytisknout na pevný papír přiloženou šablonu, která je na obrázku Obr. 2 - Šablona stojanu.

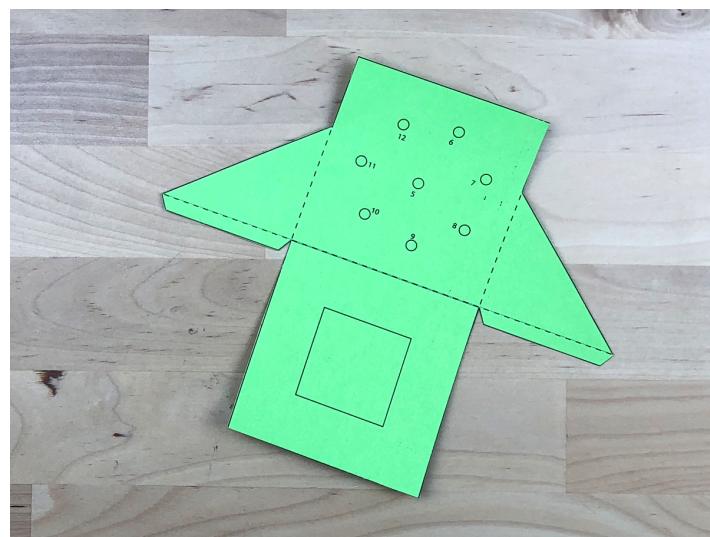


Obr. 2 - Šablona stojanu

Vytištěnou šablonu vystříhněte podle plných čar.



Obr. 3 - Vytisknuta šablona



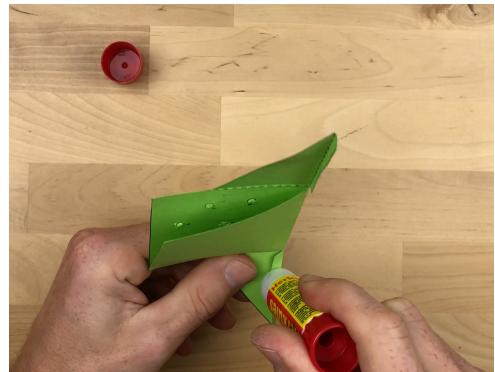
Obr. 4 - Vyštřížená šablona

Do naznačených otvorů, které jsou očíslovány podle čísel pinů, do kterých jsou připojeny jednotlivé LED diody, udělejte otvory. Velikost otvorů odpovídá průměru LED diod.

Následně na ohýbejte šablonu podle přerušovaných čar. Na lepící hrany naneste lepidlo
Obr. 8 – připojení LED.

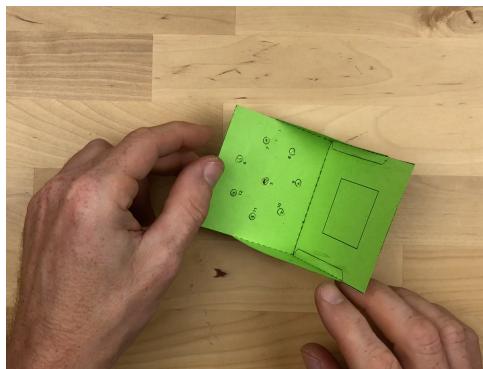


Obr. 5 – Ohýbání lepících hran

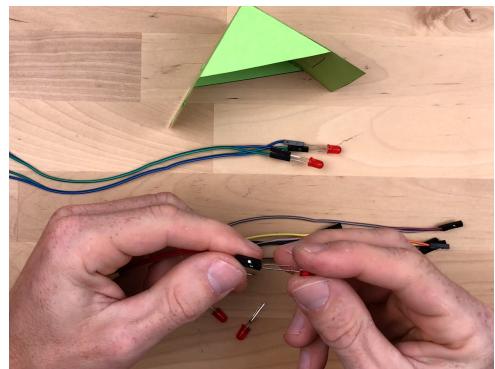


Obr. 6 – Lepení hran

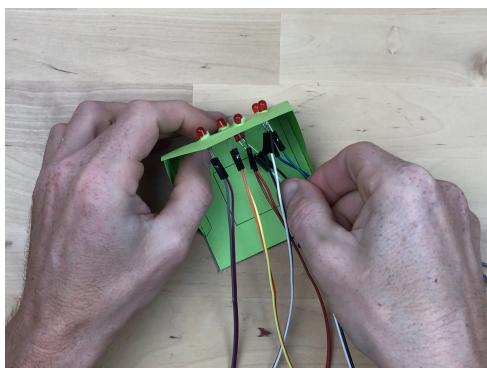
Lepící hrany přilepte k základně stojanu Obr. 6 – Lepení hran. Než zasunete LED diody do stojanu, připojte k nim vodiče Obr. 8 – Připojení LED diod.



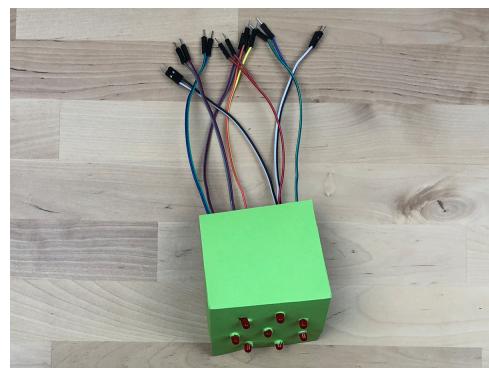
Obr. 7 – Ohýbání lepících hran



Obr. 8 – Připojení LED diod



Obr. 9 – Vložení LED diod do stojanu



Obr. 10 – Složený stojan

ŘEŠENÍ PŘÍKLADŮ

(PŘ. 1

V tomto příkladu se jedná o přeskládání pořadí volání funkce **digitalWrite()** s hodnotami **HIGH** a **LOW**.

```
1 void setup() {
2     pinMode(5, OUTPUT);      // dioda 1
3     pinMode(6, OUTPUT);      // dioda 2
4     pinMode(7, OUTPUT);      // dioda 3
5     pinMode(8, OUTPUT);      // dioda 4
6     pinMode(9, OUTPUT);      // dioda 5
7     pinMode(10, OUTPUT);     // dioda 6
8     pinMode(11, OUTPUT);     // dioda 7
9     pinMode(12, OUTPUT);     // dioda 8
10 }
11
12 void loop() {
13     digitalWrite(5, HIGH);    // rozsvícení diody 1
14     delay(50);
15     digitalWrite(6, HIGH);    // rozsvícení diody 2
16     delay(50);
17     digitalWrite(7, HIGH);    // rozsvícení diody 3
18     delay(50);
19     digitalWrite(8, HIGH);    // rozsvícení diody 4
20     delay(50);
21     digitalWrite(9, HIGH);    // rozsvícení diody 5
22     delay(50);
23     digitalWrite(10, HIGH);   // rozsvícení diody 6
24     delay(50);
25     digitalWrite(11, HIGH);   // rozsvícení diody 7
26     delay(50);
27     digitalWrite(12, HIGH);   // rozsvícení diody 8
28     delay(50);
29     digitalWrite(13, HIGH);   // rozsvícení diody 9
30     delay(50);
31     digitalWrite(5, LOW);     // zhasnutí diody
32     delay(50);
33     digitalWrite(6, LOW);     // zhasnutí diody
34     delay(50);
35     digitalWrite(7, LOW);     // zhasnutí diody
36     delay(50);
37     digitalWrite(8, LOW);     // zhasnutí diody
38     delay(50);
39     digitalWrite(9, LOW);     // zhasnutí diody
40     delay(50);
41     digitalWrite(10, LOW);    // zhasnutí diody
42     delay(50);
43     digitalWrite(11, LOW);    // zhasnutí diody
44     delay(50);
```

```
44 |     digitalWrite(11, LOW);      // zhasnutí diody
45 |     delay(50);
46 |     digitalWrite(12, LOW);      // zhasnutí diody
47 |     delay(50);
48 | }
```

(PŘ. 2

Funkce **changeLED()** musí být rozšířena o další parametr, který bude definovat stav LED diody. Tento stav bude definován **0** nebo **1** (LOW, HIGH).

```
1 void setup() {
2     pinMode(5, OUTPUT);      // dioda 1
3     pinMode(6, OUTPUT);      // dioda 2
4     pinMode(7, OUTPUT);      // dioda 3
5     pinMode(8, OUTPUT);      // dioda 4
6     pinMode(9, OUTPUT);      // dioda 5
7     pinMode(10, OUTPUT);     // dioda 6
8     pinMode(11, OUTPUT);     // dioda 7
9     pinMode(12, OUTPUT);     // dioda 8
10 }
11
12 void loop() {
13     changeLED (5, 1);
14     changeLED (6, 1);
15     changeLED (7, 1);
16     changeLED (8, 1);
17     changeLED (9, 1);
18     changeLED (10, 1);
19     changeLED (11, 1);
20     changeLED (12, 1);
21     changeLED (5, 0);
22     changeLED (6, 0);
23     changeLED (7, 0);
24     changeLED (8, 0);
25     changeLED (9, 0);
26     changeLED (10, 0);
27     changeLED (11, 0);
28     changeLED (12, 0);
29 }
30
31 void changeLED(int pin, int state) {
32     digitalWrite(pin, state); // změna stavu diody
33     delay(50);
34 }
```

(PŘ. 3

První varianta příkladu ukazuje pouze rozšíření základního pole o další kombinace pořadí pinů. V kódu je ukázka, jak automaticky zjistit délku pole.

```
1 int pinArray[] = {5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 11, 10, 9 ,8 ,7  
2 ,6, 5, 6, 5, 7, 5, 8, 5, 9, 5, 10, 5, 11, 5, 12};  
3  
4 int count = 0;  
5 int timer = 50;  
6  
7 // Zjisteni velikosti pole  
8 int sizeArray=sizeof(pinArray)/sizeof(int);  
9  
10 void setup() {  
11     for (count=0; count<8; count++) {  
12         pinMode(pinArray[count], OUTPUT);  
13     }  
14 }  
15  
16 void loop() {  
17     for (count=0; count<sizeArray; count++) {  
18         changeLED(pinArray[count]);  
19     }  
20 }  
21  
22 void changeLED(int pin) {  
23     digitalWrite(pin, HIGH);  
24     delay(timer);  
25     digitalWrite(pin, LOW);  
26     delay(timer);  
27 }
```

Druhá ukázka pracuje s vícerozměrným polem, kde jednotlivé kombinace pořadí pinů jsou oddělená pole.

```
1 int pinArray[3][8] = {
2     {5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12},
3     {12, 11, 10, 9, 8, 7, 6, 5},
4     {8, 7, 6, 5, 9, 10, 11, 12}
5 };
6 int count = 0;
7 int timer = 50;
8 int i;
9
10
11 void setup() {
12     for (count=0; count<8; count++) {
13         pinMode(pinArray[count], OUTPUT);
14     }
15 }
16
17 void loop() {
18     for (i=0; count<3; i++) {
19         for (count=0; count<8; count++) {
20             changeLED(pinArray[i][count]);
21         }
22     }
23 }
24
25 void changeLED(int pin) {
26     digitalWrite(pin, HIGH);
27     delay(timer);
28     digitalWrite(pin, LOW);
29     delay(timer);
30 }
```

Průchod vícerozměrným polem se realizuje dvěma cykly **for**. První cyklus ([řádek 18](#)) prochází jednotlivá pole a druhý cyklus prochází samotné prvky pole ([řádek 19](#)).