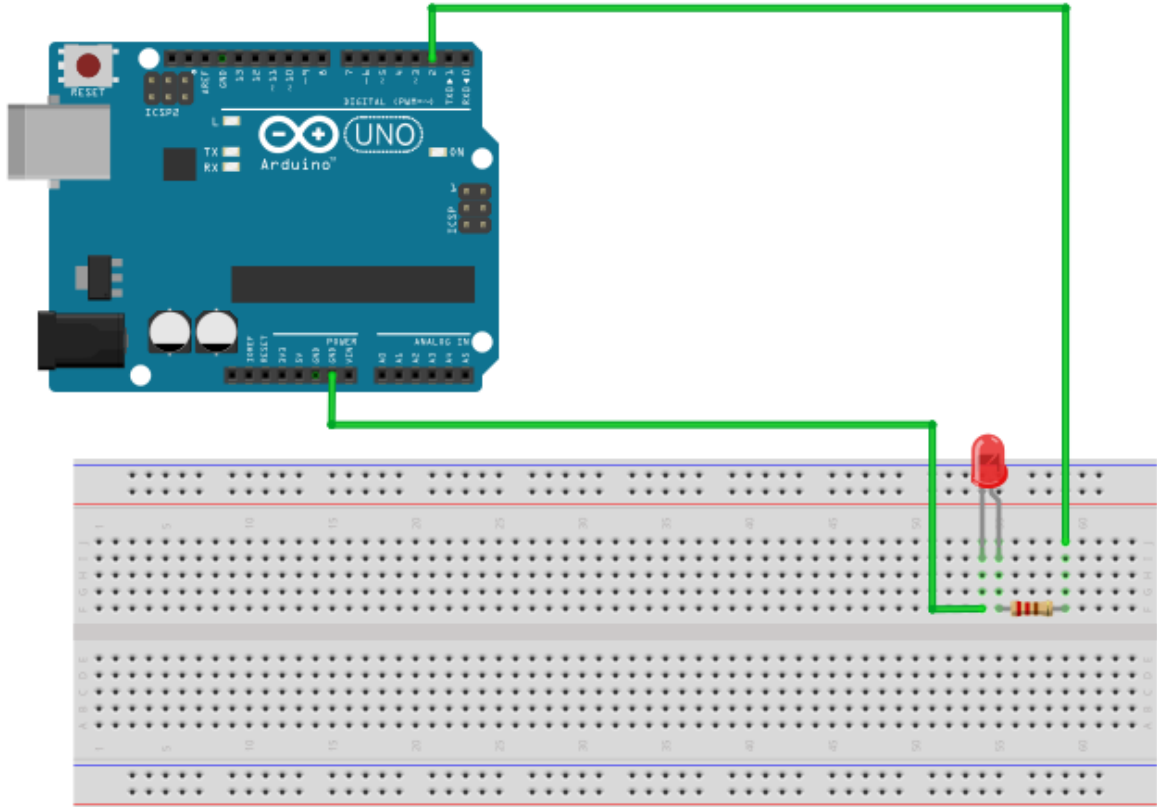


ROBOTİK KODLAMA ATÖLYESİ –ARDUINO DERSLERİ

DERS - 1



- ❖ **BreadBorad** = Elektronik devreleri lehim yapmadan kolayca kurabildğimiz araç.
- ❖ **Arduino** = Yazdığımız kodları fiziksel bir platformda deneyebileceğimiz bir mikrodenetleyici.
- ❖ **LED** = Verdiğimiz komutlar doğrultusunda dışarıya ışık yayan devre elemanı.
- ❖ **Direnç** = Elektrik akımını düşüren devre elemanı.(Akım sınırlayıcı)
- ❖ **Jumper Kablo** = elektrik enerjisini aktarmaya yarayan devre elemanı.

```
sketch_feb26a | Arduino 1.8.5
Dosya Düzenle Taslak Araçlar Yardım

sketch_feb26a

int LED=2 ;//LED pini tanımlandı.

void setup() {
  pinMode(LED,OUTPUT); //LED çıkış olarak arduinoya tanıtıldı.
}

void loop() {
  digitalWrite(LED,HIGH); //LED'e enerji verildi.
  delay(1000); //1 saniye bekle.
  digitalWrite(LED,LOW); //LED'in enerjisi kesildi.
  delay(1000); //1 saniye bekle
}

Derleme tamamlandı.
Çalışmanız programın 940 bayt (2 %) saklama alanını kullandı. Maks.
Global değişkenler belleğin 9 byte kadarını (0%) kullanıyor. Yere

13 Arduino/Genuino Uno on COM5
```

- **int** = LED'in bağlı olduğu pini arduinoya tanımlayan komut.
- **;** = kod yazılan satırda kodun bittiğini bildiren işaret.
- **//** = Yorum bloğudur. **'//'** işaretinden sonra yazılan yazılar kod olarak alınmaz ve açıklama satırı olarak algılanır.
- **Void setup** = Pinlerin giriş veya çıkış olarak tanımlandığı bölüm. Sadece 1 kere çalışır.
- **pinMode** = Pinleri giriş veya çıkış olarak tanımladığımız komut.
- **Void loop** = Asıl kod kısmı burasıdır. Sürekli yapmasını istediğimiz işlemleri buraya yazarız. Sonsuz bir döngü içerisindedir.
- **digitalWrite** = Çıkış olarak tanımlanmış pinlere, enerji vermek için veya enerji vermeyi durdurmak için kullanılır.
- **Delay** = İki kod arasında bir süre beklemek istenilirse bu komut kullanılır.

