

# # Variables

Las variables nos permiten guardar algún tipo de dato, para luego usarlo o manipularlo.

Los tipos de variables mas usados.

## # Int

Usada para guardar numero enteros positivos o negativos.

Tipo	Rango que puede guardar
int	-32768 a 32767
unsigned int	0 a 65535
signed int	-32768 a 32767
short int	-128 a 127
unsigned short int	0 a 255
signed short int	-128 a 127
long int	-2147483648 a 2147483647
signed long int	-2147483648 a 2147483647
unsigned long int	0 a 4294967296

```
int entero = 200;
short int entero_corto = 25;
// Se puede hacer cualquier operación matemática básica.
int suma = entero + entero_corto;
```

## # Char

Un char es cualquier carácter (a,Q,4,#,.). Para Arduino es un numero que representa un carácter según la tabla ASCII [asciitable.com](https://www.asciitable.com)

Tipo	Rango que puede guardar
char	-128 a 127
unsigned char	0 a 255
signed char	-128 a 127

```
char a = 'a'; // Representa a
char A = 65;  // Representa A
```

```
// Como char es un int podemos restarle 1
// A - 1 al se enteros 65 - 1 = 64 y 64 es @ para una variable char.
char arroba = A - 1;
```

## # Float y Double

Esto dos tipo de variables nos permiten guardar números decimales, la diferencia esta en la presión.

Tipo	Rango que puede guardar
float	$3.4E^{-38}$ a $3.4E^{+38}$
double	$1.7E^{-308}$ a $1.7E^{+308}$
long double	$3.4E^{-4932}$ a $3.4E^{+4932}$

```
float f = 26.165; // Las comas son puntos
double d = 1256.05854;
```

## # Boolean o Bool

Solo puede tomar dos valores Verdadero o Falso

Verdadero	Falso
true	false
1	0

```
boolean verdadero = true, falso = false;
boolean rta;

rta = verdadero && falso;    // 'rta' -> false.
rta = falso && falso;       // 'rta' -> false.
rta = verdadero && 1;       // 'rta' -> true.
rta = verdadero && true;    // 'rta' -> true.

rta = verdadero || falso;   // 'rta' -> true.
rta = falso || falso;      // 'rta' -> false.
rta = verdadero || verdadero; // 'rta' -> true.
rta = verdadero || true;   // 'rta' -> true.

rta = verdadero == true;    // 'rta' -> true.
rta = verdadero != false;  // 'rta' -> true.

int x = 5, y = 10;
rta = x == 10; // 'rta' -> false, el valor de 'x' no es igual a 10.
rta = x == 5;  // 'rta' -> true.
rta = x != 5;  // 'rta' -> false, el valor de 'x' es 5 y no es distinto (!=) de 5.
rta = x != 10; // 'rta' -> true.

rta = 5 < 10;    // 'rta' -> true.
rta = 5 >= 10/2; // 'rta' -> true, primero hacer la operación matemática y después compara.
```

```
rta = (x >= 10 && x <= 20) //true si x está entre 10 y 20
```

En el ejemplo anterior usamos operadores lógicos, && (AND), || (OR), ! (NOT), también comparadores == (igualdad), != (distinto), > < <= >= mayor, menor, mayor igual, menor igual.

## # Ámbito

---

```
int a = 0;    // Es una variable Global, puede ser usada en todo el programa
void setup() {
    int b = 0; // Es una variables Local.
    a++;      // a = a + 1, entonces a vale 1
    b--;      // b = b - 1, entonces b vale -1
}
void loop() {
    a = a + 5; // a vale 6
    b = a + 3; // ERROR b no esta declarada en esta declarada en la función loop
}
```

## # Constantes

---

Son modificadores de variables que indican que esa variable no cambia su valor, permite ahorrar memoria

```
#define NOTE_B0 31    // NOTE_B0 es una constante, suele usarse

const int LED_PIN = 13; // Como el número de pin no cambia durante el programa
const int BTN_PIN = 0;

void setup() {
    pinMode(LED_PIN, OUTPUT);
    pinMode(BTN_PIN, INPUT);
}
```

## # Conversion automática

---

```
int a = 50;
float f;
a = a + 0.5; // como a es int su valor es 50
f = a + 0.5; // como f es float su valor es 50.05
a = f;      // como a es int su valor es 50
f = a;      // como f es float su valores es 50.00
```

## # NULL

---

Cunado una variables es declara pero no se le asigna valor, tiene un valor nulo, NULL.

```
int n;
boolean rta;

rta = (n == NULL); // el valor de 'rta' es true
```

## # Asignación entre variables

---

```
short int a = 10;
short int b;

b = a; // Ahora b contiene lo que contiene a
a = 50; // en este momento a y b contiene el valor 50
b = 5; // Desde ahora b contiene el valor 5, ahora es independiente de a.
```

## # String

---

Es un tipo de variable que incorpora Arduino para manejar cadenas de caracteres, oraciones, palabras. En realidad se llama clase, permite hacer mas cosas que simplemente guardar un valor. Más información [www.arduino.cc/en/Reference/StringObject](http://www.arduino.cc/en/Reference/StringObject)

```
String oracion = "Hola";
oracion = oracion + " Mundo"; // oración contiene "Hola Mundo"

oracion.concat(":D"); // oración contiene "Hola Mundo :D"
oracion.replace('o', '0'); // oración contiene "H0la Mund0 :D"
```

## # Señales

---

### # Digital

---

Para leer o escribir una señal digital

```
void setup() {
  pinMode(13, OUTPUT);
  pinMode(0, INPUT);

  digitalWrite(13, HIGH); // Enviamos un pulso alto al pin 13
  delay(500);
  digitalWrite(13, LOW); // Enviamos un pulso bajo al pin 13
}
void loop() {
  int val = digitalRead(0); // Permite leer el pin 0, puede ser HIGH o LOW
  digitalWrite(13, val);
}
```

Los términos HIGH y LOW son constantes globales y su valor son 1 y 0 respectivamente.

### # Analógicas

---

Las señales analógicas varían su valor con el tiempo de forma continua, por esa razón Arduino solo puede leer con los pines que lleva un A como ser A0 , A5 y no podemos emitir señales analógicas.

Con señales digitales tenemos valores 1 o 0 pero con las analógicas tenemos valores que varía desde 0 a 1023, con un valor 0 el pin recibe 0 volt y con un valor 1023 el pin recibe 5 volt (límite de tensión que puede manejar Arduino).

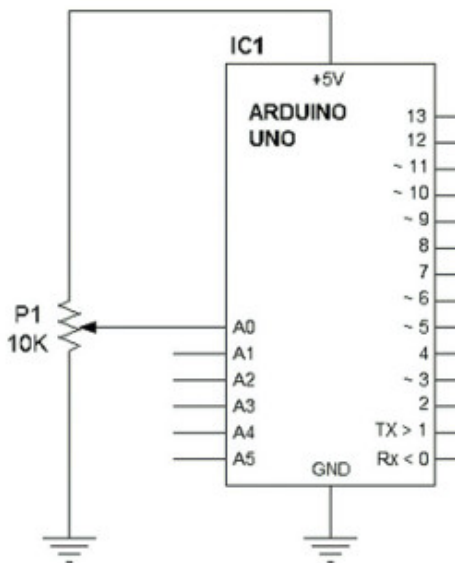
```
const int POTENCIOMETRO_PIN= A0;
const int LDR_PIN = A1;

void setup() {
  pinMode(POTENCIOMETRO_PIN, INPUT);
  pinMode(LDR_PIN, INPUT);
}

void loop() {
  // valorPote des 0 a 1023 según en que posición ese encuentra
  int valorPote = analogRead(POTENCIOMETRO_PIN);
  // valorLDR des 0 a 1023 según cuanta luz recibe.
  int valorLDR = analogRead(LDR_PIN);
}
```

La conexión la LDR es la misma que para un botón.

Conexión para un potenciómetro.



## # Pines que permite modular el ancho de pulso (PWM)

Como Arduino no puede variar los niveles de tensión de sus pines, podemos simular señales analógicas, variando la longitud del pulso, de esta manera reducimos la tensión promedio que llega a un LED, por ejemplo.

Los pines PWM están marcados con ~ como los pines 3,5,6,9,10,11,13. La función que usaremos es `analogWrite(pin,valor)` donde `pin` es el número de pin a usar y `valor` puede variar de 0 a 255.

```
void setup() {
  pinMode(11, OUTPUT);
}

void loop() {
  analogWrite(11, 0);      // LED apagado
  delay(200);
  analogWrite(11, 125);    // LED prendido con la mitad de su brillo
}
```

```
delay(200);  
analogWrite(11, 255);    // LED prendido con el maximo de su brillo  
}
```

Con la función `tone(pin, frecuencia, duración)` podemos variar la frecuencia del pulso, normalmente usada para con piezo buzzer.

Donde `frecuencia` puede variar 31 a 65535 (para Arduino Uno, Mega, Leonardo), `duracion` es el tiempo en que va a mantenerse esa frecuencia.

Para usar varios pines necesitamos `noTone(pin)` para apagar los pines anteriores.

Ejemplo en [arduino.cc/en/Tutorial/ToneMelody](https://arduino.cc/en/Tutorial/ToneMelody)

También puedes ver los ejemplo `_06-pin-PWM` `_07a-buzer-LDR-PWM` `_07b-buzer-tone` junto a los apuntes del curso.

## # Comunicación por medio del puerto serie (USB).

Arduino puede recibir ordenes por el puerto serie y escribir en él, enviar información.

Podemos ver y escribir en el puerto con el monitor serie del IDE de Arduino, click en Herramientas -> Monitor serie.

```
void setup() {  
  // Para establecer a que velocidad serán enviado los datos.  
  Serial.begin(9600); // 9600 es el valor predeterminado  
}
```

```
void loop() {  
  // Escribe en el puerto serie "HOLA "  
  Serial.print("HOLA ");  
  // Escribe en el puerto serie "MUNDO" y baja una linea  
  Serial.println("MUNDO");  
  delay(500);  
}
```

```
void loop() {  
  char value = 0;  
  if (Serial.available() > 0) { // Si recibimos alguna señal  
    value = Serial.read();      // lee el puerto  
    Serial.print("Msj: ");  
    Serial.println(value);      // escribe en el puerto  
  }  
}
```

También puedes ver los ejemplo `_08-serial-port` `_09-serial-port-leer` `_19-serial-voltaje` junto a los apuntes del curso.

## # Bloques de decisión

## # If-else

---

```
bool condicion = true;
// El if dentro de los paréntesis necesita una condición cuyo valor es 'true' o 'false'
if ( condicion ) {
    // en caso de que 'condición' tenga un resultado true
} else {
    // en caso de que 'condición' tenga un resultado false
}

int a = 5, b = 10;
if (a > b) {
    // en caso de 'a' es mayor que 'b'
} else if (a == 2) {
    // en caso de que 'a' es menor a 'b' y 'a' es igual a '2'
} else {
    // en caso de que no se cumpla ninguna de las anteriores
}
```

También puedes ver los ejemplo [\\_02-if-elseif-else](#) [\\_03-btn-ej-logicos](#) junto a los apuntes del curso.

Forma corta del if else, solo se puede usar si existe camino por el verdadero y el falso

```
int puntos, String nota = "";
// Cuando puntos sea mayor igual a 6
// la variable notas contiene "Aprobado" de lo contrario "Desaprobado"
nota = puntos >= 6 ? "Aprobado" : "Desaprobado";
```

## # Switch

---

```
char a = 'a';

switch (a) {
    case 'a':
        // código a ejecutar cuando a es igual a 'a'
        break;
    case 'b':
        // código a ejecutar cuando a es igual a 'b'
        break;
    case 'c':
    case 'd':
        // código a ejecutar cuando a es igual a 'c' o a 'd'
        break;
    default:
        // código a ejecutar cuando a NO es igual a 'a' ni a 'b' ni a 'c' ni a 'd'
        break;
}
```

También puedes ver los ejemplo [\\_04-display-switch-case](#) junto a los apuntes del curso.

## # Bucles

---

## # While y Do While

---

```
long int i = 0;

while ( i < 150000 ) {
    // Mientras i sea menor a 1500000
    digitalWrite( pinLED, HIGH);
    i++;
}
digitalWrite( pinLED, LOW);

do {
    // Hacer una vez y después evaluar la condición
    digitalWrite( pinLED, HIGH);
    delay(500);
} while ( i < 150000);
digitalWrite( pinLED, LOW);
```

## # For

---

La sentencia for tiene tres parámetros, inicialización, condición, incremento.

- Inicialización `int i = 0` , se lo primero a ejecutarse y una única vez.
- Condición `i <= 3` , mientras la condición de un resultado `true` entra al código entre llaves `{...}` .
- Incremento `i++` , después de terminar con las sentencias entre llaves ejecuta la sentencia incremento.

```
for (int i = 0 ; i <= 3; i++ ) {
    Serial.println(i); // Muestra por el puerto serie el valor de i
}
/*
Resultado en puerto serie
0
1
2
3
*/
```

Este código trabaja de la siguiente manera, primero se inicializa la variable `i` con valor 0, luego se evalúa la condición si se cumple ejecuta el código entre llaves, después incrementa `i` y vuelve a probar la condición si se cumple vuelve a ejecutar el código entre llaves al terminal incrementa `i`, así sucesivamente hasta que la condición no se cumpla.

## # Arreglos

---

Imaginemos que tenemos que guardar la cantidad de habitantes de 7 casas.

Podemos crear 7 variables enteras una para cada casa, pero no sería cómodo ni lógico, para esto usamos los arreglos (array).

**Arreglos de enteros**



```
// Con los [] indicamos que es un arreglo y con {} para inicializar su valores
int casas[] = { 4, 5, 2, 3, 4, 2, 1 };

casas[0]; // para obtener los habitantes de la casa 0, en este caso 4
casas[6]; // para obtener los habitantes de la casa 6, en este caso 1

int indice = 0;
casas[indice]; // para obtener los habitantes de la casa 0, en este caso 4
```

## Arreglos de caracteres

```
char palabra[] = {'H', 'o', 'l', 'a'};
char stringArd[] = "arduino";

palabra[0] = 'h'; // en el lugar 0 del arreglo palabras guardamos h
Serial.println(palabra); // hola
```

También puedes ver los ejemplo [\\_10-array](#) [\\_11-for](#) junto a los apuntes del curso.

# # Funciones

Las funciones los permite hacer que nuestro código sea reutilizable y modular.

La función `loop()` es una de las que mas usamos, cuando las funciones no devuelve valore se agrede `void` en su declaración `void loop()`

```
const int pinLEDs[] = {8, 10, 12};

// Declaración de la función loop
void loop() {
    delay(500); // Llamada ala función delay
    ledOff();   // Llamada ala función ledOff
    delay(500);
    ledOn();    // Llamada ala función ledOn
}

// Declaración de la función ledOff
void ledOff () {
    digitalWrite( pinLEDs[0], LOW);
    digitalWrite( pinLEDs[1], LOW);
    digitalWrite( pinLEDs[2], LOW);
}

// Declaración de la función ledOn
void ledON () {
    digitalWrite( pinLEDs[0], HIGH);
    digitalWrite( pinLEDs[1], HIGH);
    digitalWrite( pinLEDs[2], HIGH);
}
```

Ahora queremos enviar información a nuestra función, para eso lo hacemos por medio de parámetros, que indicamos dentro de los paréntesis cuando declaramos una función y tenemos que indicar de que tipo son los valores que recibe nuestra función.

```
// nuestra función nos permite sumar dos numero y mostrarlos.
void sumaMostrar(int a, int b) {
    Serial.println(a+b);
}
```

Ahora queremos que nuestra función devuelva el resulta de la suma, para eso en lugar de `void` tenemos que indicar el tipo de valor a devolver.

```
// nuestra función nos permite sumar dos numero y retorna el resultado.
int suma(int a, int b) {
    return a + b;
}
```

Ahora podemos re-escribir la función sumaMustra

```
void loop() {
    int a = 5, b = 5;
    sumaMostrar(a,b);
}
void sumaMostrar(int a, int b) {
    int rta = suma(a,b);
    Serial.println( rta );
}
int suma(int a, int b) {
    return a + b;
}
```

Usamos siempre `a` y `b` pero no son variables distintas para cada función.

## # Funciones en distintos archivos

---

Arduino IDE nos permite crear varios archivos `.ino` en la carpeta de nuestro proyecto, de esta manera podemos tener el programa principal (setup y loop) en el archivo con igual nombre que la carpeta y otros archivos que contengan las funciones secundarias de nuestro programa.

## # Variables estáticas

---

La palabra clave `static` se utiliza para crear variables que son visibles para una sola función. sin embargo, a diferencia de las variables locales que se crean y destruyen cada vez que se llama a una función, las variables estáticas persisten más allá de la llamada a la función, preservando sus datos entre las llamadas de función.

## # Librerías

---

Se usan para encapsular código y usar código de terceros.

## # De sistema

---

Si bien Arduino proporciona muchas funciones matemáticas puede ser que necesito otras que esta incluidas en la librería `math.h`

```
// Contiene funciones como `round`, `floor`, `trunc`
#include <math.h>

double result;
result = round( 2.3); // 2.0
result = floor( 5.5); // 5.0
result = trunc(-3.8); // -3.0
```

## # De terceros

---

Para manejar un control remoto, con infrarrojo usaremos las librerías que podemos descargar de [github.com/z3t0/Arduino-IRremote](https://github.com/z3t0/Arduino-IRremote)

```
// Importamos la librería a usar
#include <IRremote.h>
#include <IRremoteInt.h>

int RECV_PIN = 11;
int STATUS_PIN = 13;

// la librería nos pide incluir esta líneas
IRrecv irrecv(RECV_PIN);
decode_results results;

void setup() {
  pinMode(STATUS_PIN, OUTPUT);
  Serial.begin(9600);
  irrecv.enableIRIn();
}

void loop() {
  if (irrecv.decode(&results)) {
    Serial.println(results.value);
    // Viendo los valores de `results.value` podemos ver el código del botón que presionamos.
    if (results.value == 1477816464) { // cuando es el botón con código 1477816464
      digitalWrite(STATUS_PIN, HIGH);
    }
    if (results.value == 374608567) { // cuando es el botón con código 374608567
      digitalWrite(STATUS_PIN, LOW);
    }
    irrecv.resume();
  }
}
```

El sensor infrarrojo que usamos es *VS1838B*, con tres pin, 1º Señal, 2º tierra y el 3º 5 volt. En la carpeta datasheet hay más información, para este sensor conviene buscar cual es cada pin.

También puedes ver los ejemplo [\\_14a-control-inf](#) [\\_18-debounce](#) junto a los apuntes del curso.

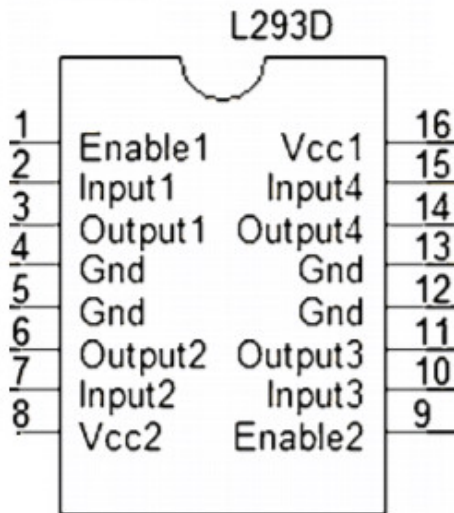
## # Integrados

---

Los integrados es un componente electrónico que contiene un circuito en el interior. El integrado L293D nos permite manejar dos motores de corriente continua y invertir su giro o manejar un motor paso a paso.

La imagen muestra para que son cada pin del integrado.

- Los pines 4, 5, 13, 12 se conectan directamente a tierra.
- Los pines 8, 16 se conectan a los 5 volt.
- Los pines 2, 7, 15, 10 cuando estos pines reciben tensión, un pulso positivo, el integrado entrega tensión en los pines 3, 6, 14, 11 según corresponda, para el pin 2 corresponde a la salida 3.
- Los pines 1, 9 habilita o deshabilitan la salida de los pines de ese lado del integrado.



Con este integrado maneja de manera igual que encender un led, solo hay que tener cuidado cuando tratamos de invertir el giro de motores de corriente continua porque si el motor recibe 5 volt en su dos pines se quema.

Recomiendo probar primero con LED y la tensión que corresponde para ellos.

En la carpeta datasheet hay más información para el integrado L293D.