

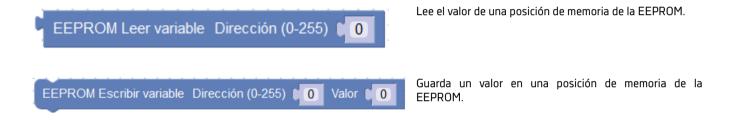
La memoria EEPROM permite guardar información en la memoria de Arduino de forma no volátil, es decir, que permancerá la información guardada aunque desconectemos la alimentación eléctrica.

Es una memoria perfecta para guardar valores de configuración o para almacenar el estado de una variable y recuperarla después de un corte de alimentación.

La memoria EEPROM tiene una capacidad de 1024 b ytes (1kByte), pero en ArduinoBlocks las variables usadas internamente son de tipo decimal y ocupan 4 bytes cada una por lo que el número máximo de variables que podemos guardar en la memoria EEPROM será 256.

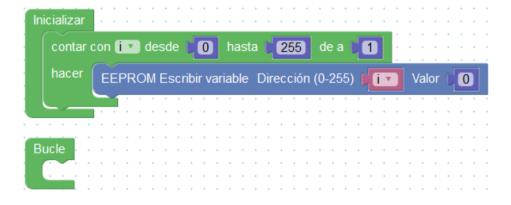
1024 bytes / 4 bytes por variable = 256

BLOQUES



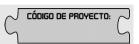
La memoria EEPROM en la placa Arduino normalmente viene pregrabada de fábrica al valor 0xFF (255) en cada uno de sus bytes, por lo que en algunos casos es importante inicializarla a los valores que nos interese según la aplicación.

Ejemplo: Iniciar toda la memoria EEPROM a O





PRÁCTICA 17.1 Guardar temperatura máxima y mínima



Guardar el valor máximo y mínimo de temperaturas registrado con un sensor DHT-11 y que esta información se mantenga aunque desconectemos la alimentación eléctrica. Inicialización de la memoria EEPROM:

```
EEPROM Escribir variable Dirección (0-255) -999 Valor 0

EEPROM Escribir variable Dirección (0-255) 999 Valor 1
```

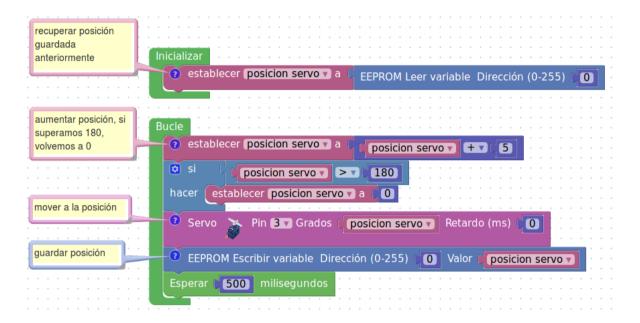
Programa para el funcionamiento normal:

```
establecer (temperatura max ▼ a
                                     EEPROM Leer variable Dirección (0-255)
  establecer (temperatura min 🔻 a
                                    EEPROM Leer variable Dirección (0-255)
Bucle
  establecer temperatura v a
                                DHT-11 Temperatura ºC ▼
  🚺 si
                temperatura 🔻 🕒 🔻
                                       temperatura max 🔻
                                            temperatura
          establecer (temperatura max v a
          EEPROM Escribir variable Dirección (0-255)
                                                         Valor
                                                                 temperatura max
  😝 si
                temperatura V
                                       temperatura min *
  hacer
          establecer (temperatura min 🔻 a
                                            temperatura
          EEPROM Escribir variable Dirección (0-255)
                                                         Valor
                                                                 temperatura min
            5000
   Esperar
```



PRÁCTICA 17.2 Guardar posición del servo

Realizar un movimiento progresivo del servo, en caso de corte de alimentación al reiniciar seguirá por la misma posición donde estaba. Cada vez que el servo se mueve se guarda su posición en la memoria EEPROM y en caso de reinicio se recupera para seguir por la misma posición.





PRÁCTICA 17.3 Melodía desde EEPROM



Iniciazalición



Programa en funcionamiento normal:

```
Bucle

contar con iv desde o hasta 11 de a 1

hacer establecer freq v a EEPROM Leer variable Dirección (0-255)

Zumbador Pin 2 v Ms 500 Hz freq v

Esperar 500 milisegundos
```