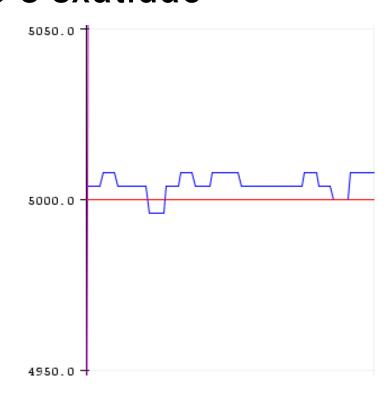


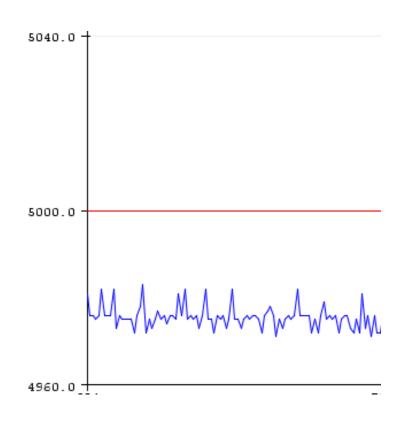
Arduino aplicado a instrumentação

ARDUINO DAY 2021

Sensores

- Erro sistemático x erro aleatório
- Precisão e exatidão







Sensores

• Frequência de amostragem e média simples

```
if (millis() - lastTime > 1000) {
    // execução de leituras do sensor
    lastTime = millis();
}
```



Sensores

- Exercicío de fixação
 - Utilizar os mesmos sensores e implementar um filtro de média simples com frequência de medição de 1/5 Hz para leitura do TMP36 e do LDR



Acionamentos



Servo motor



Motor de passo



Motor DC



Acionamentos

- Diretivas do pré-compilador
- Monitor Serial e interface UART
- Função map

```
map(val, 0, 1023, 0, 180);
```



- Interrupção x polling
 - Economia de tempo da CPU
 - Prevenção contra atrasos
- No Arduino Uno: pinos D2 e D3
- Tipos de disparo: HIGH, LOW, RISING, FALLING, CHANGE



- Limitações
 - Rotinas de interrupções não acontecem simultâneamente
 - Ordem de prioridade
 - Devem ser rápidas

1 Reset
2 External Interrupt Request 0 (pin D2) (INT0_vect)
3 External Interrupt Request 1 (pin D3) (INT1_vect)
4 Pin Change Interrupt Request 0 (pins D8 to D13) (PCINT0_vect)
5 Pin Change Interrupt Request 1 (pins A0 to A5) (PCINT1_vect)
6 Pin Change Interrupt Request 2 (pins D0 to D7) (PCINT2_vect)
7 Watchdog Time-out Interrupt (WDT_vect)
8 Timer/Counter2 Compare Match A (TIMER2_COMPA_vect)

8 Timer/Counter2 Compare Match A (TIMER2_COMPA_vect)
9 Timer/Counter2 Compare Match B (TIMER2_COMPB_vect)
10 Timer/Counter2 Overflow (TIMER2_OVF_vect)

11 Timer/Counter1 Capture Event (TIMER1_CAPT_vect)
12 Timer/Counter1 Compare Match A (TIMER1_COMPA_vect)
13 Timer/Counter1 Compare Match B (TIMER1_COMPB_vect)

15 Timer/Counter0 Compare Match A
16 Timer/Counter0 Compare Match B
17 Timer/Counter0 Overflow
18 SPI Serial Transfer Complete
19 USART Rx Complete
20 USART, Data Register Empty
21 USART, Tx Complete
22 ADC Conversion Complete
23 EEPROM Ready
24 Analog Comparator
25 2-wire Serial Interface (I2C)
26 Store Program Memory Ready

14 Timer/Counter1 Overflow

(TIMERO_COMPA_vect)
 (TIMERO_COMPB_vect)
 (TIMERO_OVF_vect)
 (SPI_STC_vect)
 (USART_RX_vect)
 (USART_UDRE_vect)
 (USART_TX_vect)
 (ADC_vect)
 (EE_READY_vect)
 (ANALOG_COMP_vect)
 (TWI_vect)
 (SPM_READY_vect)

(TIMER1_OVF_vect)



- Limitações
 - Não se deve utilizar delay()
 - A função millis() não aumenta seu valor ao longo da interrupção
 - Não se deve utilizar comunicação UART



Código

```
attachInterrupt(digitalPinToInterrupt(interruptPin), trigger, CHANGE);
```



Obrigado por participar!

