Aula 1 - Introdução e Revisão

Curso: Introdução à Robótica Móvel

PatoBots - UTFPR



CRONOGRAMA

- · Modalidades de competições de robótica móvel;
- · Revisão geral sobre Arduino;



GRUPO DO WHAT'S APP

• https://chat.whatsapp.com/KnzSxYVpFjg0mutqqK6y7w



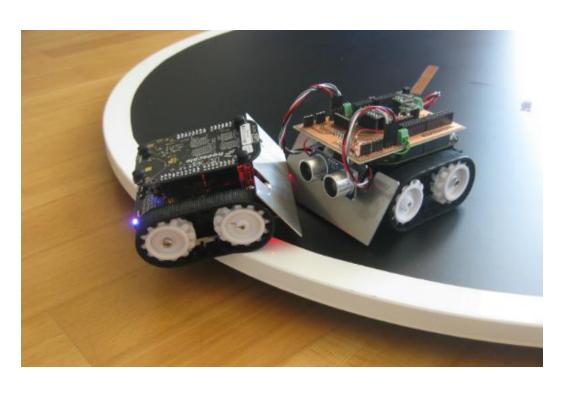


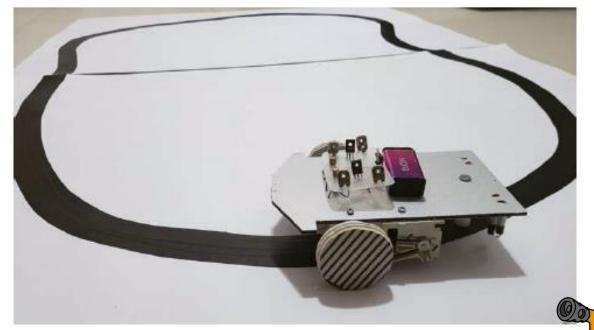
Curso Introdução à Robótica Móvel

Grupo do WhatsApp

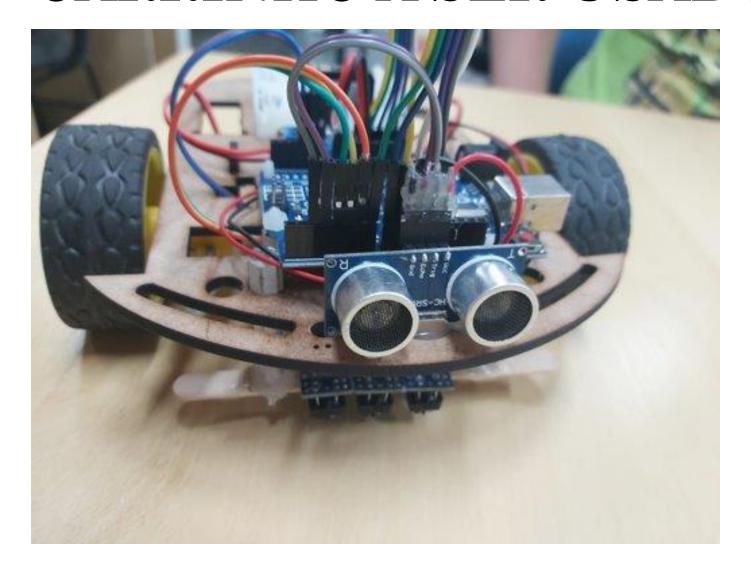


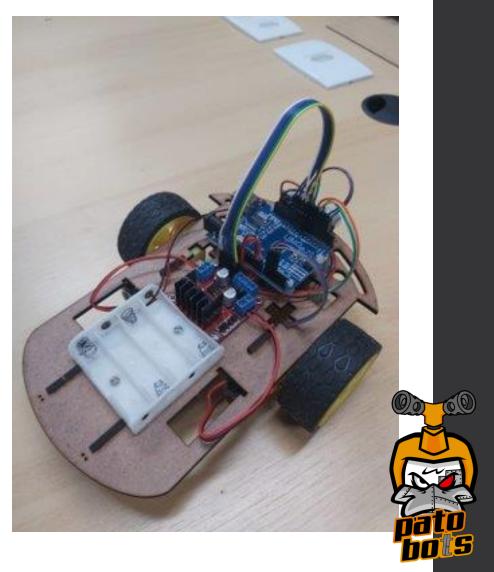
MODALIDADES





CARRINHO A SER USADO NAS AULAS



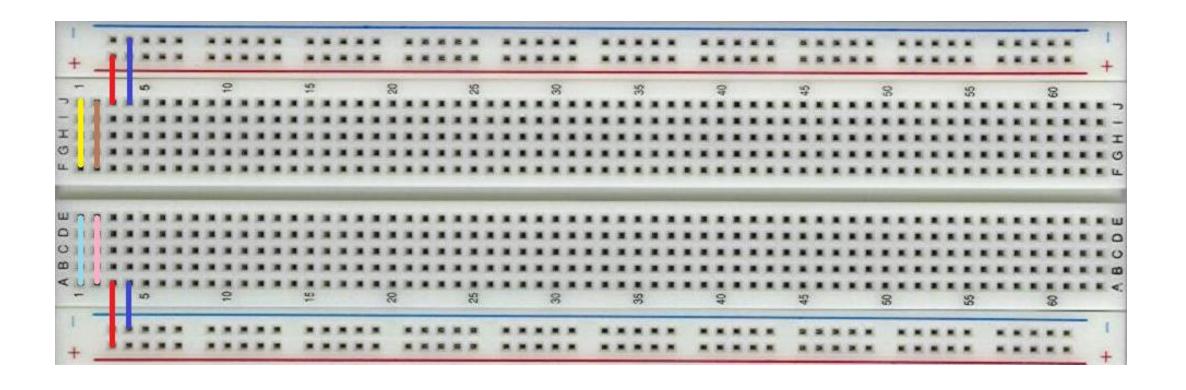


REVISÃO





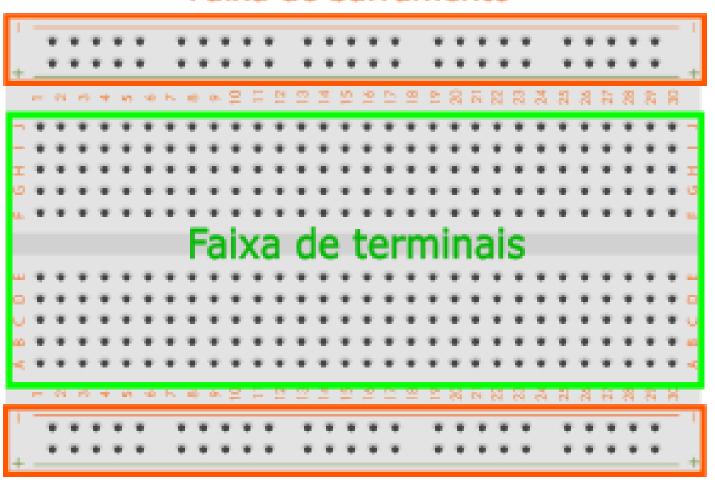
PROTOBOARD





PROTOBOARD

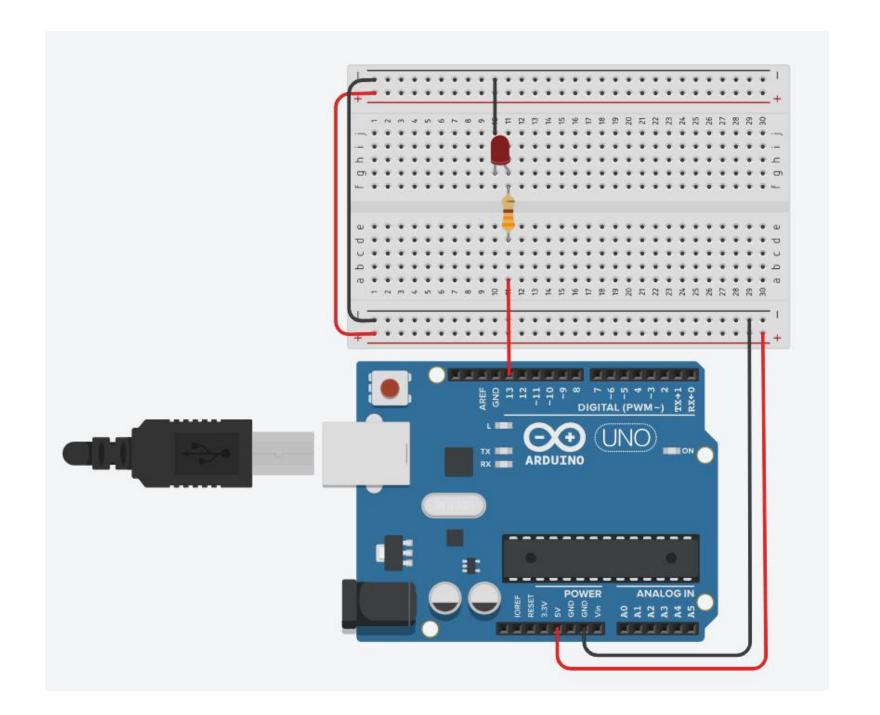
Faixa de barramento



PROTOBOARD

- Uma placa que possui furos e conexões internas para montagem de circuitos;
- A protoboard é dividida em linhas e colunas de conexões que facilitam o uso dos componentes;
- Ela serve para fazer protótipo de circuitos, sem a necessidade de usar a solda;
- A propoboard também possui trilhas de energia que fornecem uma coexão comum para a alimentação dos componentes.







```
void setup() {
  pinMode (13, OUTPUT);
void loop() {
  digitalWrite(13, HIGH);
```



PINOS DE ENTRADA E SAÍDA

- São componentes que permitem a comunicação entre o dispositivo e o com componentes ou outros dispositivos;
- Pode receber ou enviar dados, como sinais analógicos ou digitais;
- Eles podem ser configurados para fazer diferentes operações, como: acionar e ler leds, ler sinais de botões, etc.
- No caso do Arduino, possuem pinos integrados na sua placa.

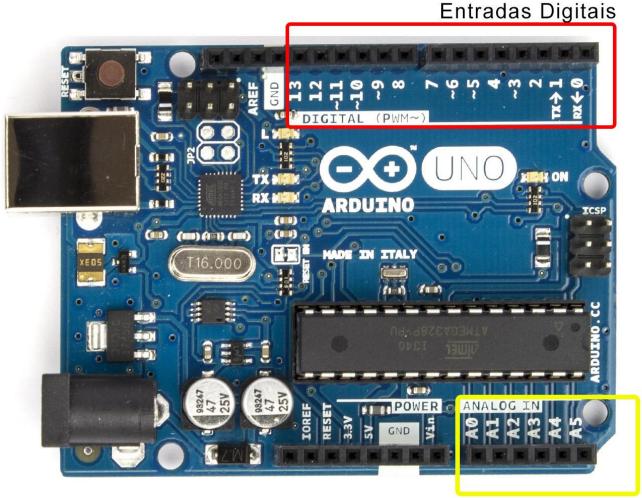


PINOS DE ENTRADA E SAÍDA

- De forma geral, eles podem ser classificados em 2 tipos, digitais e analógicos.
- Os pinos digitais trabalham apenas com dois níveis de tensão(alto e baixo);
- Já os pinos analógicos podem variam continuamente entre um intervalo de valores.

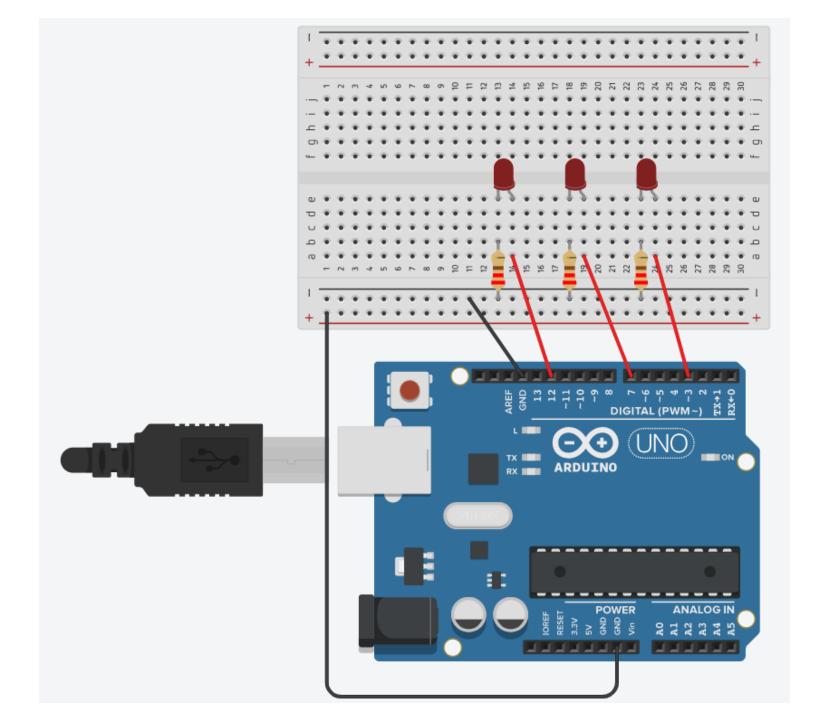


MAPEAMENTO DE ENTRADAS E SAÍDAS



Entradas Analógicas



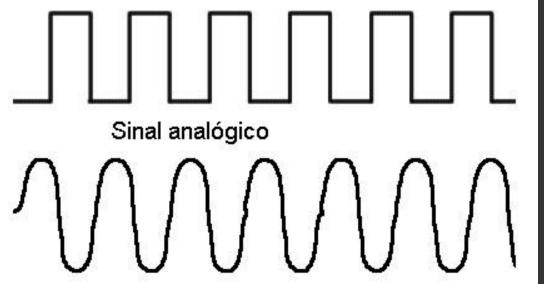




```
1 int led1 = 12;
2 int led2 = 7;
3 int led3 = 3;
 4
 5 void setup()
 6
7 pinMode(led1, OUTPUT);
8 pinMode(led2, OUTPUT);
9 pinMode(led3, OUTPUT);
10
11
12 void loop()
13
     digitalWrite(led1, HIGH);
14
     delay(1000);
15
     digitalWrite(led2, HIGH);
16
     delay(1000);
17
     digitalWrite(led3, HIGH);
18
     delay(1000);
19
     digitalWrite(led1, LOW);
20
     delay(1000);
21
     digitalWrite(led2, LOW);
22
     delay(1000);
23
     digitalWrite(led3, LOW);
24
25
     delay(1000);
26
```

SINAL DIGITAL X ANALÓGICO

- Sinal Digital: representa informa ções discreta (0 ou 1).
- Sinal Analógico: representa informações de forma continua;



Sinal digital



SINAL DIGITAL X ANALÓGICO EXEMPLOS:

- 1 Sensor de Presença.
- 2 Sensor de Umidade.
- 3 Sensor de Luminosidade.
- 4 Sensor de Pressão.
- $5 Bot\tilde{o}es$.
- 6 Sensor de Temperatura.

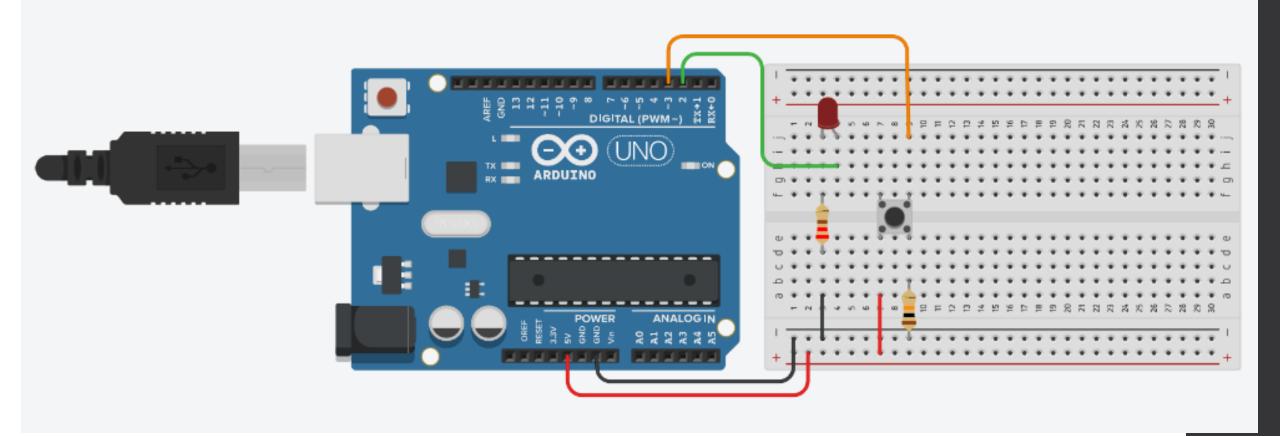


SINAL DIGITAL X ANALÓGICO RESPOSTAS:

- 1 Digital.
- 2 Analógico.
- 3 Analógico.
- 4 Analógico.
- 5 Digital.
- 6 Analógico.



EXEMPLO DE ENTRADA E SAÍDA DIGITAL



```
1 int LED = 2; //LED conectado ao pino 13
 2 int BOTAO = 3; //Botão conectado ao pino 8
 3 int ESTADO_BOTAO = 0; //Variável para leitura do estado do Botão
 4 int VAR = 0;
   int VAR2 = 0;
   void setup()
 8
 9
10 pinMode (LED, OUTPUT); //Pino 10 do arduino como saída
11 pinMode (BOTAO, INPUT); //Pino com botão será entrada
12 }
13
14 void loop()
15
16
    VAR = digitalRead(BOTAO); //Armazena o Estado do botão.
18 //Se sim grava LOW (0) na variável
19 //Se não grava HIGH (1) na variável
    if (VAR == 1 && VAR2 == 0) //Se botão estiver pressionado (HIGH)
21
    ESTADO_BOTAO = 1 - ESTADO_BOTAO;
23
      delay(20);
24
    VAR2=VAR;
2.6
     if (ESTADO_BOTAO == 1) {
27
    digitalWrite(LED, 1);//Acende o led conectado ao pino 13
29
31
    else //se não estiver pressionado
32
33
    digitalWrite(LED, 0); //Apaga o led conectado ao pino 13
34
35
```

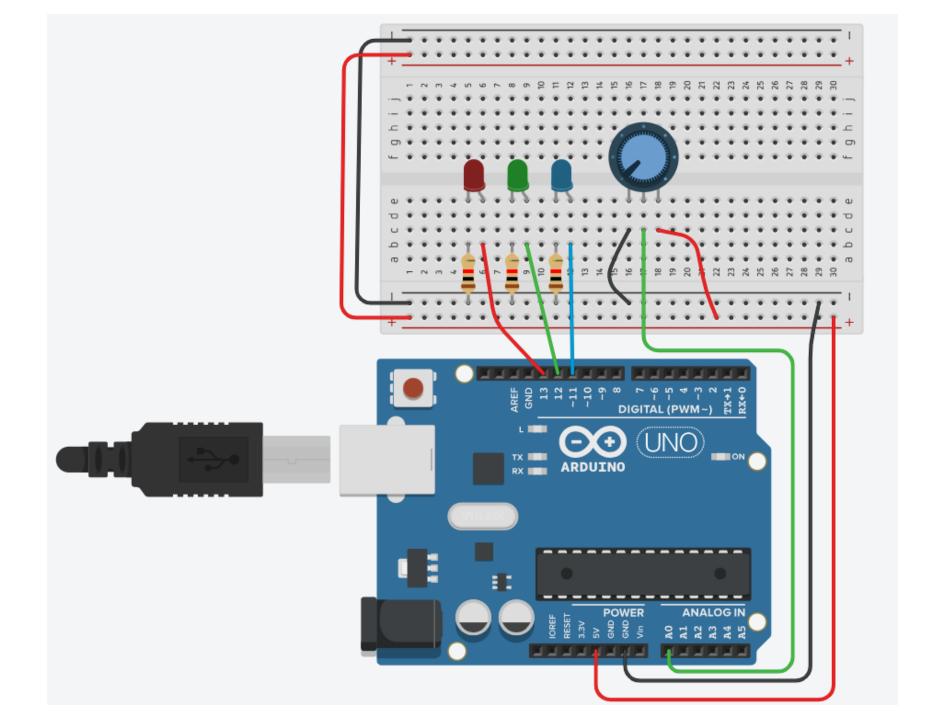




CONVERSÃO DE SINAL

- Para adquirir um sinal analógico numericamente, é preciso utilizar um ADC;
- Ex: Um sinal de 0v a 5v é lido em uma escala numérica de 0 a 1023;

- Já para transformar um dado numérico em um sinal analógico, é preciso utilizar um DAC;
- Ex: Um número de 0 a 1023 é transformado em um sinal de 0 a 5v;





```
1 //iniciamos a variavel com 0
2 int ValorPotenciometro = 0;
  int led1 = 13; //pino do led vermelho
  int led2 = 12;
6 int led3 = 11;
  int potenciometro = 0; //pino do potenciometro
  void setup()
11
     Serial.begin(9600); //iniciamos a comunicação serial
12
    //com uma tava de 9600 bounds, modo 10 bits, valor maximo 1024.
13
14
15
    //por padrao, a maquina serial do UNO usa o pino AO, por
16
    //isso, não precisariamos configurar o potenciometro
17
    //como entrada.
18
    pinMode(potenciometro, INPUT);
19
20
    pinMode(led1, OUTPUT);
    pinMode(led2, OUTPUT);
21
    pinMode(led3, OUTPUT);
22
23
24
```

```
25 void loop()
26 {
//le o valor do sensor e o guarda.
28
   ValorPotenciometro = analogRead(potenciometro);
     Serial.println(ValorPotenciometro);
29
30
31
     if(ValorPotenciometro<341){
32
       digitalWrite(led1, HIGH);
       digitalWrite(led2, LOW);
33
       digitalWrite(led3, LOW);
34
35
    }else if((ValorPotenciometro>=341) && (ValorPotenciometro<682)) {</pre>
       digitalWrite(led1, LOW);
36
       digitalWrite(led2, HIGH);
37
       digitalWrite(led3, LOW);
38
    }else{
39
       digitalWrite(led1, LOW);
40
       digitalWrite(led2, LOW);
41
42
       digitalWrite(led3, HIGH);
43
44 }
```

Exercícios para Casa: Tinkercad





Tinker ~

Galeria

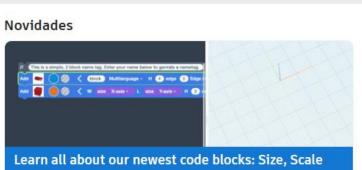
Projetos

Salas de aula

Recursos ~



+ Criar coleção





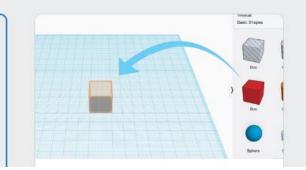


With the powerful tools of Fus control all aspects of your des

Seus projetos

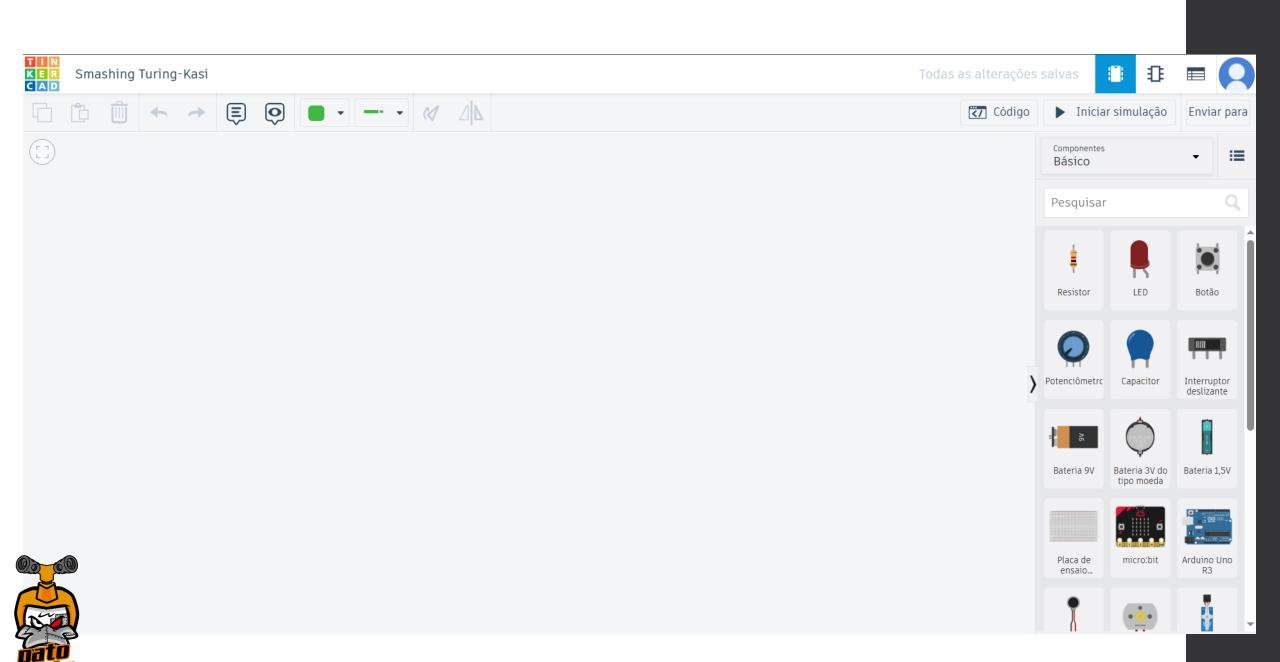
and Positioning »





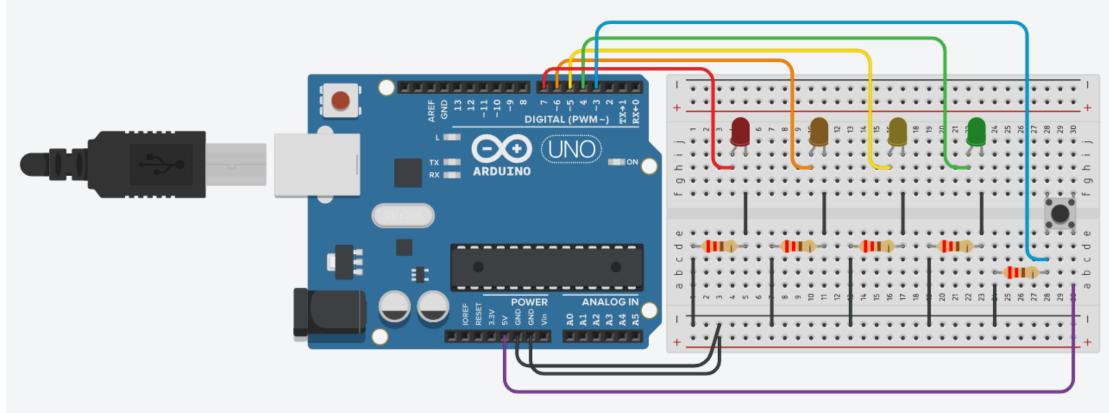








EXEMPLO TINKERCAD



```
1 int b3 = 7;
^{2} int b2 = 6;
3 int b1 = 5;
4 int b0 = 4;
  int botao = 3;
  int valor = 0;
10 void setup() {
11
    pinMode(b3, OUTPUT);
12
    pinMode(b2, OUTPUT);
13
    pinMode(b1, OUTPUT);
14
    pinMode(b0, OUTPUT);
15
     pinMode(botao, INPUT);
17
18
19 void loop(){
    if (digitalRead(botao)) {
20
       if (deboucing (botao)) {
21
       valor++;
22
23
24
25
     decode();
26
```



```
26
27
   void desligar() {
28
     digitalWrite(b3, LOW);
29
    digitalWrite(b2, LOW);
30
    digitalWrite(b1, LOW);
31
     digitalWrite(b0, LOW);
32
33
34
   int deboucing(int btx) {
35
     delay(200);
36
     if (digitalRead(btx)) {
37
       return 1;
38
39
     else{
40
       return 0;
41
42
43
```



```
44
  void decode(){
     desligar();
46
     if(valor & 1){
47
       digitalWrite(b0, HIGH);
48
49
     if(valor & 2){
50
       digitalWrite(b1, HIGH);
51
52
     if(valor & 4){
53
       digitalWrite(b2, HIGH);
54
55
     if(valor & 8) {
56
       digitalWrite(b3, HIGH);
57
58
     if(valor > 15){
59
       valor = 0;
60
61
62
63
```

