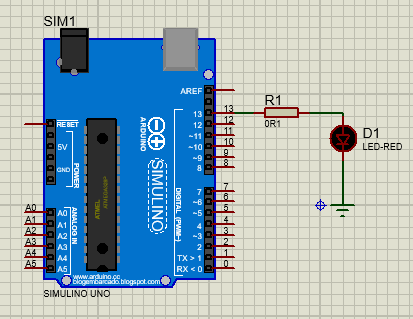
# BÀI 1: LED NHẤP NHÁY

## Mô tả:

* Thực hiện việc lập trình để làm sáng 1 đèn led
* Đèn led được kết nối vào chân số 13

## Sơ đồ thiết kế:



## Đặc điểm linh kiện:

* 1 Arduino UNO
* 1 Led red
* 1 điện trở(R1=100ohm)

## Mã lệnh chính:

*void setup()*

*{*

*pinMode(13, OUTPUT);*

*}*

*void loop()*

*{*

*digitalWrite(13, HIGH);*

*delay(1000); // Wait for 1000 millisecond(s)*

*digitalWrite(13, LOW);*

*delay(1000); // Wait for 1000 millisecond(s)*

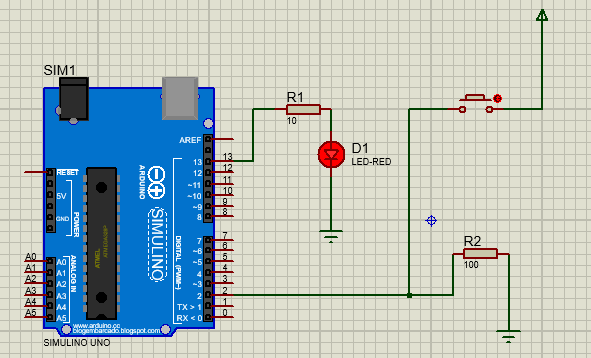
*}*

# BÀI 2: LED BẬT TẮT

## Mô tả:

* Thực hiện việc lập trình điều khiển 1 đèn led bật/tắt trong khoảng thời gian
* Đèn led được kết nối vào chân số 13 để điều khiển

## Sơ đồ thiết kế:



## Đặc điểm linh kiện:

* 1 Arduino UNO
* 1 Led red
* 2 điện trở(R1=R2=100ohm)
* 1 button

## Mã lệnh chính:

*int x = 0;*

*void setup() {*

*// put your setup code here, to run once:*

*pinMode(2, INPUT);*

*pinMode(13, OUTPUT);*

*}*

*void loop() {*

*// put your main code here, to run repeatedly:*

*x = digitalRead(2);*

*if (x== HIGH) {*

*digitalWrite(13, HIGH);*

*} else {*

*digitalWrite(13, LOW);*

*}*

*delay(1000);*

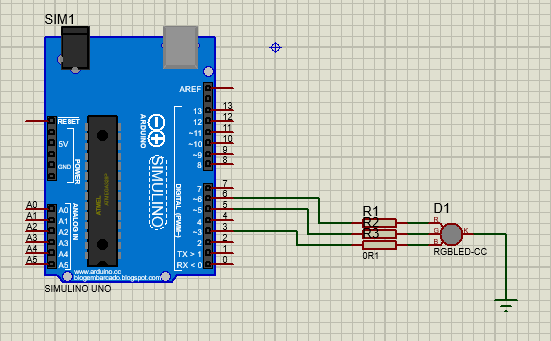
*}*

# BÀI 3: LED RGB

## Mô tả:

* Lập trình thực hiện nháy led RGB
* Chân R, G, B được nối vào lần lượt các điện trở R1=R2=R3=100ohm và điện trợ được nối vào chân 6, 5, 3 của ARDUINO UNO

## Sơ đồ thiết kế:



## Đặc điểm linh kiện:

- 1 Led RGB

- 3 Điện trở

- 1 arduino uno

## Mã lệnh chính:

*const int R = 3; const int G = 5; const int B = 6;*

*int Red = 255; int Green = 0; int Blue = 0;*

*void setup(){*

*pinMode(R, OUTPUT); pinMode(G, OUTPUT); pinMode(B, OUTPUT);*

*analogWrite(R, Red); analogWrite(G, Green); analogWrite(B, Blue);}*

*void loop() {*

*for (Blue = 0; Blue<255; Blue = Blue + 5) {*

*analogWrite(B, Blue);*

*delay(10);}*

*for (Red = 255; Red>0; Red = Red - 5) {*

*analogWrite(R, Red);*

*delay(10); }*

*for (Green = 0; Green<255; Green = Green + 5) {*

*analogWrite(G, Green);*

*delay(10); }*

*for (Blue = 255; Blue>0; Blue = Blue - 5) {*

*analogWrite(B, Blue);*

*delay(10);}*

*for (Red = 0; Red<255; Red = Red + 5) {*

*analogWrite(R, Red);*

*delay(10);}*

*for (Green = 255; Green>0; Green = Green - 5) {*

*analogWrite(G, Green);*

*delay(10);}*

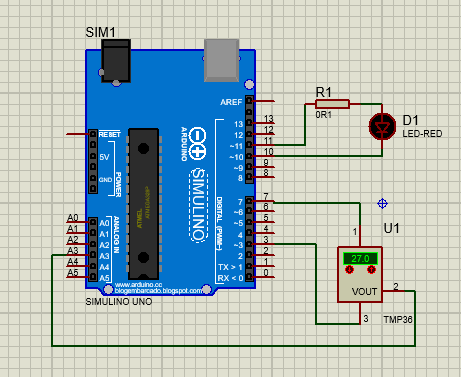
*}*

# BÀI 4: TMP36-LED

## Mô tả:

* Thực hiện điều khiển led qua TMP36
* Khi nhiệt độ thay đổi thì đèn led được sáng lên

## Sơ đồ thiết kế:



## Đặc điểm linh kiện:

- 1 Led red

- 1 Điện trở r1

- 1 arduino uno

- 1 TMP36

## Mã lệnh chính:

*void setup(){*

*Serial.begin(9600);*

*pinMode(7,1); pinMode(3,1); pinMode(11,1);*

*digitalWrite(7,1); digitalWrite(3,0);*

*digitalWrite(10,1); digitalWrite(11,0);*

*}*

*void loop(){*

*Serial.println(analogRead(A3));*

*if(analogRead(A3)>181){digitalWrite(10,0);};*

*if(analogRead(A3)<181){digitalWrite(10,1);};*

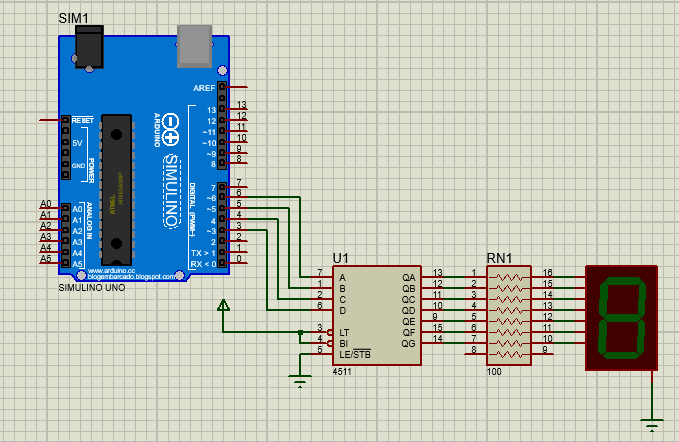
*}*

# BÀI 5: LED 7 ĐOẠN

## Mô tả:

* Thực hiện trên led 7 đoạn để led hiển thị số từ 0 -> 9
* Thông qua 4511 đọc số BCD thay thế tương đương 1 ký số ở hệ 10 bằng tổ hợp 4 bít tương ứng
* Và 1 điện trở lớn gồm 8 điện trở con bên trong

## Sơ đồ thiết kế:



## Đặc điểm linh kiện:

- 1 Led 7 đoạn

- 1 Điện trở RES16DIPIS

- 1 ARDUINO UNO

- 4511

## Mã lệnh chính:

*int a=6, b=5, c=4, d=3;*

*void setup() {*

*pinMode(a, OUTPUT); pinMode(b, OUTPUT);*

*pinMode(c, OUTPUT); pinMode(d, OUTPUT);*

*}*

*void khong(){*

*digitalWrite(a, LOW);*

*digitalWrite(b, LOW);*

*digitalWrite(c, LOW);*

*digitalWrite(d, LOW);*

*}*

*void mot(){*

*digitalWrite(a, HIGH);*

*digitalWrite(b, LOW);*

*digitalWrite(c, LOW);*

*digitalWrite(d, LOW);*

*}*

*void hai(){*

*digitalWrite(a, LOW);*

*digitalWrite(b, HIGH);*

*digitalWrite(c, LOW);*

*digitalWrite(d, LOW);*

*}*

*void ba(){*

*digitalWrite(a, HIGH);*

*digitalWrite(b, HIGH);*

*digitalWrite(c, LOW);*

*digitalWrite(d, LOW);*

*}*

*void bon(){*

*digitalWrite(a, LOW);*

*digitalWrite(b, LOW);*

*digitalWrite(c, HIGH);*

*digitalWrite(d, LOW);*

*}*

*void nam(){*

*digitalWrite(a, HIGH);*

*digitalWrite(b, LOW);*

*digitalWrite(c, HIGH);*

*digitalWrite(d, LOW);*

*}*

*void sau(){*

*digitalWrite(a, LOW);*

*digitalWrite(b, HIGH);*

*digitalWrite(c, HIGH);*

*digitalWrite(d, LOW);*

*}*

*void bay(){*

*digitalWrite(a, HIGH);*

*digitalWrite(b, HIGH);*

*digitalWrite(c, HIGH);*

*digitalWrite(d, LOW);*

*}*

*void tam(){*

*digitalWrite(a, LOW);*

*digitalWrite(b, LOW);*

*digitalWrite(c, LOW);*

*digitalWrite(d, HIGH);*

*}*

*void chin(){*

*digitalWrite(a, HIGH);*

*digitalWrite(b, LOW);*

*digitalWrite(c, LOW);*

*digitalWrite(d, HIGH);*

*}*

*void loop() {*

*// put your main code here, to run repeatedly:*

*khong(); delay(1000);*

*mot(); delay(1000);*

*hai(); delay(1000);*

*ba(); delay(1000);*

*bon(); delay(1000);*

*nam(); delay(1000);*

*sau(); delay(1000);*

*bay(); delay(1000);*

*tam(); delay(1000);*

*chin(); delay(1000);*

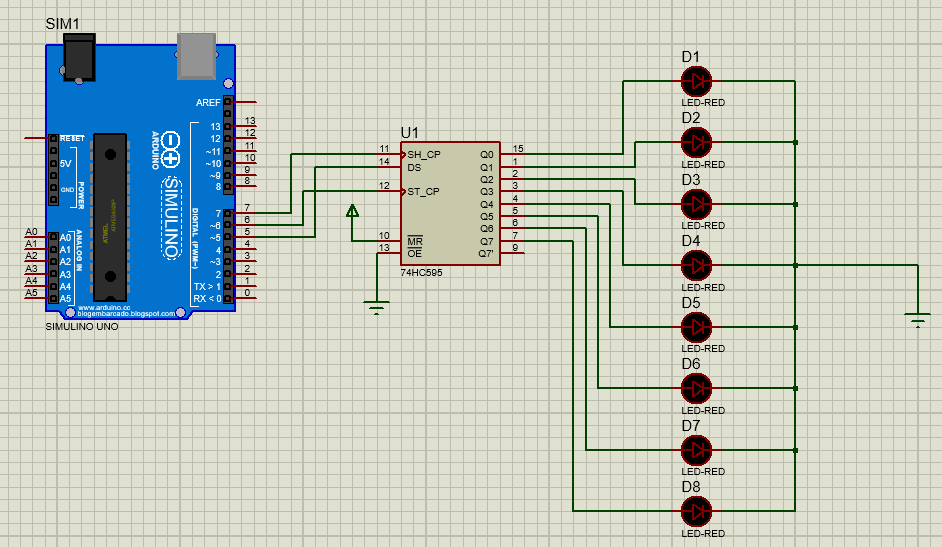
*}*

# BÀI 6: 8 LED NHẤP NHÁY

## Mô tả:

* Thực hiện điều khiển 8 led sáng tắt theo hệ số nhị phân 10

## Sơ đồ thiết kế:

****

## Đặc điểm linh kiện:

- 8 Led red

- 1 IC 74HC 595

- 1 ARDUINO UNO

## Mã lệnh chính:

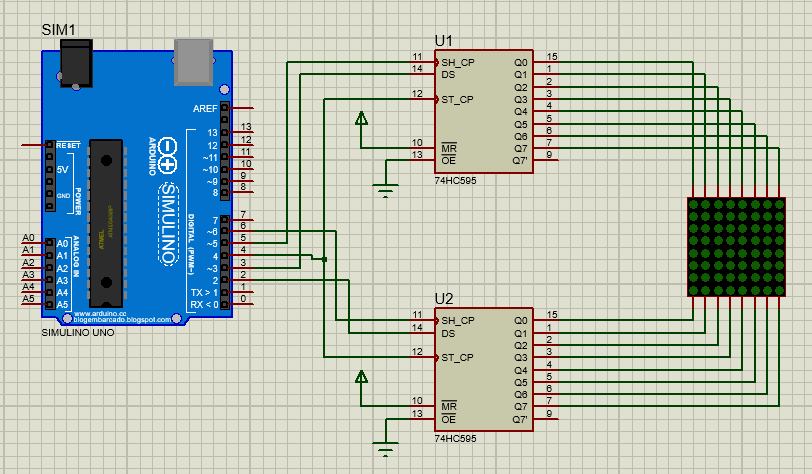
|  |
| --- |
| *#define \_clock 7* |
| *#define \_latch 6* |
| *#define \_data 5* |
|  |
| *void setup() {* |
| *// put your setup code here, to run once:* |
| *pinMode(\_latch, OUTPUT);* |
| *pinMode(\_clock, OUTPUT);* |
| *pinMode(\_data, OUTPUT);* |
| *}* |
|  |
| *void loop() {* |
| *// put your main code here, to run repeatedly:* |
| *for (int i=0;i<256;i++){* |
| *digitalWrite(\_latch, LOW);* |
| *shiftOut(\_data, \_clock, LSBFIRST, i);* |
| *digitalWrite(\_latch, HIGH);* |
| *delay(500);}* |
| *}* |

# BÀI 7: LED MA TRẬN

## Mô tả:

* Thực hiện việc lập trình làm sáng đèn led ma trận 8x8 theo hình chữ A
* Led được gắn theo hàng vào cột vào 2 IC 74HC595 để điều khiển

## Sơ đồ thiết kế:



## Đặc điểm linh kiện:

- 1 Led ma trận 8x8

- 2 IC 74HC 595

- 1 ARDUINO UNO

## Mã lệnh chính:

*#define \_data\_cot 2*

*#define \_data\_hang 3*

*#define \_clock\_hang 5*

*#define \_clock\_cot 6*

*#define \_latch 4*

*byte chu[][8] = {*

*{0xFF,0xC0,0x80,0xB7,0xB7,0x80,0xC0,0xFF}, //A};*

*byte cot = 0b10000000;*

*void setup() {*

*Serial.begin(9600);*

*pinMode(\_latch,OUTPUT);//RCLK*

*pinMode(\_data\_hang,OUTPUT);//SER hang*

*pinMode(\_clock\_hang,OUTPUT);//SRCLK hang*

*pinMode(\_clock\_cot,OUTPUT);//SRCLK cot*

*pinMode(\_data\_cot,OUTPUT);//SER cot*

*}*

*void loop() {*

*for(int i = 0;i<10;i++){*

*digitalWrite(\_latch,LOW);*

*shiftOut(\_data\_hang,\_clock\_hang,LSBFIRST,chu[0][i]);// hang 8 - hang 1*

*shiftOut(\_data\_cot,\_clock\_cot,LSBFIRST,cot >> i);// cot 8 - cot 1*

*digitalWrite(\_latch,HIGH);*

*delay(1);}*

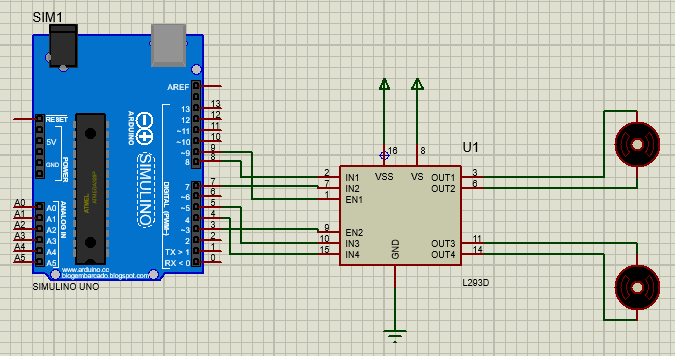
*}*

# BÀI 8: ĐIỀU KHIỂN MOTOR BẰNG IC 1293D

## Mô tả:

* Thực hiện việc lập trình để chạy 2 motor
* Chạy theo trình tự bắt đầu quay, đổi chiều quay, tăng tốc, giảm tốc,
* 2 Motor được kết nối vào IC L293D để điều khiển

## Sơ đồ thiết kế:



## Đặc điểm linh kiện:

* 1 Arduino UNO
* 1 IC L293D
* 2 Motor

## Mã lệnh chính:

// Kết nối động cơ A

int enA = 9; int in1 = 8; int in2 = 7;

// Kết nối động cơ B

int enB = 3; int in3 = 5; int in4 = 4;

void setup(){

// Set tất cả các chân điều khiển động cơ thành output

pinMode(enA, OUTPUT);

pinMode(enB, OUTPUT);

pinMode(in1, OUTPUT);

pinMode(in2, OUTPUT);

pinMode(in3, OUTPUT);

pinMode(in4, OUTPUT);

// Tắt tất cả động cơ – Trạng thái ban đầu

digitalWrite(in1, LOW);

digitalWrite(in2, LOW);

digitalWrite(in3, LOW);

digitalWrite(in4, LOW);

}

void loop(){

directionControl();

delay(1000);

speedControl();

delay(1000);

}

// Đoạn chương trình này cho phép bạn điều khiển chiều quay của động cơ

void directionControl(){

// Cho động cơ quay với tốc độ tối đa

// Giá trị của PWM thay đổi từ 0 đến 255

analogWrite(enA, 255);

analogWrite(enB, 255);

// Tắt động cơ A và B

digitalWrite(in1, HIGH);

digitalWrite(in2, LOW);

digitalWrite(in3, HIGH);

digitalWrite(in4, LOW);

delay(2000);

// Thay đổi chiều quay của động cơ

digitalWrite(in1, LOW);

digitalWrite(in2, HIGH);

digitalWrite(in3, LOW);

digitalWrite(in4, HIGH);

delay(2000);

// Tắt tất cả các động cơ

digitalWrite(in1, LOW);

digitalWrite(in2, LOW);

digitalWrite(in3, LOW);

digitalWrite(in4, LOW);

}

// Đoạn chương trình điều khiển tốc độ của động cơ

void speedControl(){

// Khởi động các động cơ

digitalWrite(in1, LOW);

digitalWrite(in2, HIGH);

digitalWrite(in3, LOW);

digitalWrite(in4, HIGH);

// Tăng tốc từ 0 đến tốc độ tối đa

for (int i = 0; i < 256; i++)

{

analogWrite(enA, i);

analogWrite(enB, i);

delay(20);

}

// Giảm tốc từ tốc độ tối đa về 0

for (int i = 255; i >= 0; i--)

{

analogWrite(enA, i);

analogWrite(enB, i);

delay(20);

}

// Tắt tất cả các động cơ

digitalWrite(in1, LOW);

digitalWrite(in2, LOW);

digitalWrite(in3, LOW);

digitalWrite(in4, LOW);

}