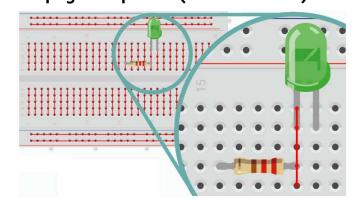
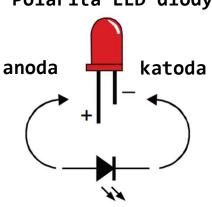
|              |          | Funkce  | Popis   | Příklad   |
|--------------|----------|---|---|---|
| 0/1          | 2        | pinMode   | Nastavení pinu jako INPUT, OUTPUT nebo<br>INPUT_PULLUP  | pinMode(button_pin, INPUT);   |
| Ic+ini       | Ugital   | digitalWrite  | Zápis 1 (HIGH) nebo 0 (LOW) na pin  | digitalWrite(led_pin, HIGH);  |
| ۵            |          | digitalRead   | Čtení stavu digitálního pinu  | stav = digitalRead(button_pin);   |
| Analog I/O   | 0/8      | analogWrite   | Nastavení PWM signálu na pinu   | analogWrite (PWMpin, hod);<br>0 ≤ hod ≤ 255                                     |
|              | Allaic   | analogRead  | Čtení stavu analogového pinu (ADC)<br>Vrací hodnotu 0-1023  | int stav = analogRead(A0);  |
|              |          | millis  | Počet milisekund od startu programu (přeteče<br>po 50 dnech)<br>Počet mikrosekund od startu programu (přeteče | cas = millis();   |
| Ž            | 2        | micros  | po 70min)   | cas = micros();   |
| ›Ċ           | ž        | delay   | Pozastavení na daný počet milisekund  | delay(1000);  |
|              |          | delayMicroseconds   | Pozastavení na daný počet mikrosekund   | delayMicroseconds(500);   |
|              |          | pulseln   | Měření délky pulzu na pinu  | duration = pulseIn(pin, HIGH);  |
|              | _        | Serial.begin  | Inicializace a nastavení rychlosti sériového portu  | Serial.begin(9600);   |
| دغمنا كبرونك |          | Serial.available  | Vrátí počet přijatých bajtů   | pocet=Serial.available();   |
| , i          | 200      | Serial.print  | Odeslání textu nebo dat přes sériovou linku   | Serial.print("Ahoj"); nebo Serial.print(cislo);                                 |
| Ç            | กั       | Serial.println  | Podobně jako Serial.print a navíc se pošle i znak<br>nového řádku   | Serial.println("Ahoj"); nebo Serial.println(cislo);                             |
|              |          | #include <servo.h></servo.h>  | Přidání knihovny pro servo  | #include <servo.h></servo.h>  |
| g            | 2        | Servo servo1  | Vytvoření objektu z knihovny Servo  | Servo servo1;   |
| Comos        | Sec      | servo.attach  | Inicializace serva, nastavení ovládacího pinu   | servo1.attach(servo_pin);   |
|              |          | servo.write   | Nastavení polohy serva ve stupních  | servo1.write(90); //úhel 90 stupnu  |
|              |          |   |   |   |
|              |          | #include <wire.h> #include <liquidcrystal_i2c.h></liquidcrystal_i2c.h></wire.h> | Přidání knihovny pro I2C komunikaci a knihovny<br>pro LCD displej   | #include <wire.h> #include <liquidcrystal_i2c.h></liquidcrystal_i2c.h></wire.h> |
| dicaloi      | j<br>Dic | LiquidCrystal_I2C lcd   | Vytvoření objektu z knihovny LiquidCrystal_I2C  | LiquidCrystal_I2C lcd(0x27, 16, 2);   |
| والم مال     | ב<br>ב   | lcd.begin<br>lcd.clear  | Inicializace displeje  Vymazání displeje  | lcd.begin();<br>lcd.clear()   |
| -            | 1        |   |   |   |
|              |          | lcd.setCursor   | Nastavení pozice kurzoru (znak, řádek)  | lcd.setCursor(0,1);   |
|              |          | lcd.print   | Vypsání textu nebo čísel na displeji  | <pre>lcd.print("Ahoj!");</pre>  |
|              |          | Nenájivá nole (hread  | hoand) Pol  | arita LED diody   |

## Nepájivé pole (breadboard)



## Polarita LED diody



| Datove   | é typy   |  | Struktu  | ra Arduino programu  |
|--|--|--|--|--|
| boolea   | oolean logická hodnota<br>(true/false)                       |  | // definice proměnných, include knihoven                         |  |
| byte   | oyte 8-bitová hodnota<br>(0÷255)                             |  | void setup()   |  |
| int  |  |  | {     // kód ve funkci setup() se spustí jen jednou, po resetu } |  |
| long   | long Dlouhé celé číslo (-2 <sup>31</sup> ÷ 2 <sup>31</sup> ) |  |  |  |
| unsign   | unsigned long Dlouhé celé číslo (0 ÷ 2 <sup>32</sup> )       |  | void <b>loop</b>   | 0  |
| float reálné číslo (-3,4*10 <sup>38</sup> ÷ 3,4*10 <sup>38</sup> ) |  | {  // kód ve funkci loop() běží v nekonečné smyčce |  |  |
| char   |  | znak   | }  | σ. τ   |
| String   | String řetězec znaků   |  |  |  |
| Proměnné   |  |  | Řídící struktury (podmínky, cykly)                               |  |
| int age = 25;  |  |  | if   | // Neúplná podmínka  |
| float temp = 36.5;   |  |  |  | if (a == b)  |
| char zr  | char znak = 'A';   |  |  | {  |
| Pole   |  |  |  | Serial.println("Obě čísla jsou stejná");   |
|  | int myNumbers[] = {25, 50, 75, 100};                         |  |  | /<br>// Úplná podmínka   |
| myNumbers[0] = 12;<br>for (int i=0; i<4; i++){                     |  |  | if-else  |  |
|  | for (Int I=U; I<4; I++){  Serial.println(myNumbers[i]);      |  |  | if (a == b)  |
| }  |  |  |  | {     Serial.println("Obě čísla jsou stejná");   |
| Další s  | yntaxe   |  |  | }  |
| // jedr  | // jednořádkový komentář                                     |  |  | else   |
| /* víceřádkový komentář */   |  |  |  | t<br>Serial.println("Čísla se navzájem liší.");  |
| #define LED_PIN 13   |  |  |  | }  |
| Aritmetické operátory  |  | for  | // Cyklus se známým počtem opakovaní                             |  |
| +  | součet   |  |  | for (int i = 0; i < 10; i++)   |
| *  | rozdíl<br>součin   |  |  | {  |
| 1  | podíl  |  |  | Serial.println(i);   |
| %  | •  | zbytek po dělení                                   | while  | // Cyklus s neznámym počtem opakovaní  |
| =  | přiřazení  | .,   | Wille  | // Cyklus's nezhaniyin poctem opakovani  |
| ++   | •  | ntace (zvýšení o jedničku)                         |  | int i = 0;   |
|  | dekrementace (snížení o jedničku)                            |  |  | while (i < 10)   |
| +=   | součet a přiřazení (a+=b je jako a = a+b)                    |  |  | Serial.println(i);   |
| -=   | rozdíl a p   | řiřazení (a-=b je jako a = a-b)                    |  | i++;   |
| *=   |  | ořiřazení (a*=b je jako a = a*b)                   | switch   | // Přepípač podlo hodnoty proměnné   |
| /=   | rozdíl a p   | řiřazení (a-=b je jako a = a-b)                    | SWILCH   | // Přepínač podle hodnoty proměnné   |
| Porovi   |  |  |  | switch (klavesa)   |
| >  | větší  |  |  | { case 1: Serial.println("Klávesa jedna.");  |
| <  | menší  |  |  | break;   |
| >=   | větší neb<br>menší ne  |  |  | case 2: Serial.println("Klávesa dvě.");  |
| <=   | rovná se   | DO TOVITO  |  | break;<br>case 8: Serial.println("Klávesa tři.");  |
|  | Logické operátory  |  |  | break;   |
| Logick<br>&&   | a (AND)  | У  |  | default: Serial.println("Neplatné číslo.");  |
|  | nebo (OF   | ()   | bus als  | \(\frac{1}{2}\)  |
| Netisknutelné znaky  |  |  | break  | V těle cyklu for a while umožňuje přeskočit zbytek cyklu a celý cyklus ukončit. Program pak pokračuje dalšími příkazy za |
| \n   |  |  |  | ukončeným cyklem.  |
| \r   | <u> </u>   | ı začátek řádku                                    | continue   | V těle cyklu umožňuje přeskočit zbytek těla cyklu a pokračovat   |
| \t   |  | (tabulátor)  | Continue   | od začátku cyklu   |