گزارش آزمایش شماره ۱

مشخصات برد های آردوئینو

		2560	due	uno
Frequency		16 MHz	84 MHz	16 MHz
1/0	digital	54	54	6
inputs	analog	16	12	6
	Operating voltage	5V	3.3V	5V
voltage	Input Voltage (recommended)	7-12V	7-12V	7-12V
	Input Voltage (limited)	6-20V	6-16V	6-20V

قانون اهم و روابط بین اختلاف پتانسیل و شدت جریان و مقاومت

$$R = \frac{V}{I} \ (\Omega = \frac{v}{A})$$

نسبت اختلاف ولتاژ دو سر یک جسم (مثل سیم) به جریانی که از آن میگذرد مقدار ثابتی است که به آن مقاومت میگویند.

واحد آن ولت بر آمپر یا همان اهم میباشد.

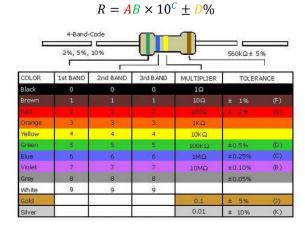
با توجه به رابطه ی بالا میتوان گفت مقاومت با ولتاژ دو سر آن رابطه مستقیم و همچنین با جریان گذرنده از آن رابطه عکس دارد.



نحوه خواندن کد رنگی مقاومت

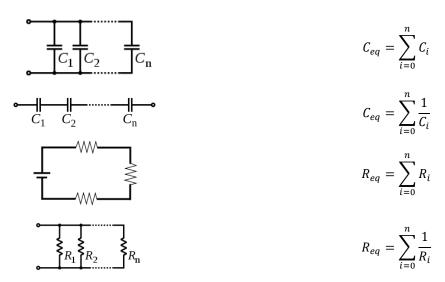
همانطور که در شکل پایین مشاهده میشود باید رنگ ها را از سمت چپ به راست بررسی کنیم. دو نوار سمت چپ(نوار مربوط به تلورانس باید در سمت راست قرار داشته باشد) یک عدد دورقمی را میسازند. رقم سوم عددیست که باید عدد ۱۰ به توان آن برسد و در عدد ساخته شده توسط دو نوار سمت چپ ضرب شود تا مقاومت کل بدست آید.

تمام رنگ های موجود در جدول زیر نمایش داده شده اند:



گزارش آزمایش شماره ۱

نحوه سری و موازی بستن مقاومت و خازن

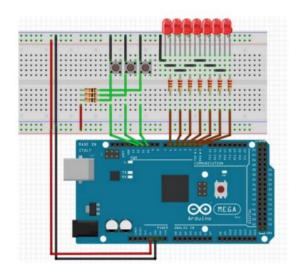


نحوه استفاده و عملكرد دستورات

- digitalWrite(): برای مقداردهی به یک پین دیجیتال است.(HIGH/LOW)
- (digitalRead): برای خواندن مقدار یک بین دیجیتال استفاده میشود.
 - ()analogWrite: برای مقداردهی پیوسته به یک پین آنالوگ است.
 - ()analogRead: برای خواندن مقدار یک پین آنالوگ استفاده میگردد.

آزمایش شماره یک (۷ چراغ چشمک زن و ۳ دکمه)

هدف ما پیاده سازی مدار زیر در نرم افزار proteus میباشد.



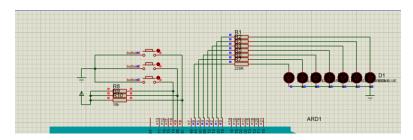
همینطور که واضح است ما به ۷ عدد LED (output)، ۳ عدد دکمه (input) و ۱۰ عدد مقاومت نیاز داریم. دو نوع مقاومت نیاز خواهیم داشت:

® گزارش آزمایش شماره ۱

مربوط به LEDها	مربوط به دکمه ها	
-01110		شکل
22x10¹Ω	10x10³kΩ	مقاومت
7	3	تعداد

پورت های ۰ تا ۶ را به ۷ پورت ورودی که به قرار اسـت به دیود ها وصـل کنیم و همچنین پورت های ۸ تا ۱۰ را به کلید ها متصل شوند اختصاص میدهیم.

به همین ترتیب در proteus مدار شکل موجود در دستور کار را پیاده سازی میکنیم:



برای برنامه نویسی روی برد مورد نظر، کد زیر را داخل Arduino مینویسیم:

```
int button_1 = 1; //the value of button#1
int button_2 = 1; //the value of button#2
int button_3 = 1; //the value of button#3
int delay_perlod = 100; //delay perlod (ms)
void setup() {
    // initialize LEDs
    pinMode(0, OUTPUT); //LED0
    pinMode(1, OUTPUT); //LED0
    pinMode(2, OUTPUT); //LED1
    pinMode(3, OUTPUT); //LED3
    pinMode(3, OUTPUT); //LED3
    pinMode(4, OUTPUT); //LED4
    pinMode(5, OUTPUT); //LED5
    pinMode(6, OUTPUT); //LED5
    pinMode(6, OUTPUT); //LED5
    pinMode(6, OUTPUT); //LED5
    pinMode(0, OUTPUT); // LED5
    pinMode(0, OUTPUT); // LED6
    // initialize Buttons
    pinMode(0, OUTPUT); // LED6
    // LED6
    // LED6
    pinMode(0, OUTPUT); // LED6
    pinMode(0, OUTPUT); // LED6
    pinMode(0, OUTPUT); // LED6
    // LED6
    pinMode(0, OUTPUT); // LED6
    pinMode(0, OUTPUT); // LED6
    pinMode(0, OUTPUT); // LED6
    pinMode(0, OUTPUT); // LED6
    // LED6
    pinMode(0, OUTPUT); // LED6
    pinMo
```

گزارش آزمایش شماره ۱

```
digitalWrite(1, HIGH);
delay(delay_period);

...
//activate LED #7
digitalWrite(6, HIGH);
delay(delay_period);
}else if ( button_l == LOW){//button#1 has been pressed
//activate LED #7
digitalWrite(6, HIGH);
delay(delay_period);
//activate LED #6
digitalWrite(5, HIGH);
delay(delay_period);
...
//activate LED #1
digitalWrite(0, HIGH);
delay(delay_period);
}
delay(delay_period);
}
```

در تابع setup تمام پورت ها مشخص میشوند. بدنه تابع loop دارای # if میباشد که هر کدام مربوط به کارهایی است که هریک از دکمه ها انجام میدهند. فرم if بندی ها بطوری است که اولویت ابتدا با دکمه سوم سپس با دکمه دوم و در آخر با اولین دکمه باشد؛ یعنی اگر مثلا تمام دکمه ها همزمان فشار داده شوند، برنامه اولویت را به دکمه # میدهد(تمام دیود ها خاموش باقی میمانند.).

- · در دستورات مربوط به دکمه سوم تمامی ۷ پورت را در حالت LOW قرار میدهیم که دیودها خاموش شوند.
- برای دکمه دوم از سـمت راسـت دکمه ها را یکی پس از دیگری روشـن میکنیم تا در پایان تمامی دیود ها روشـن باشند، بعد از روشن کردن هر کدام از دیودها باید زمان مشخصی صبر کنیم(بصورت پیشفرض این مقدار برابر ۱۰۰ میلی ثانیه در متغیر delay_period ذخیره شده است که میتوان در ابتدای برنامه مقدار آن را تغییر داد.)
- نحوه کار اولین دکمه بسیار شبیه دکمه دوم میباشد با این تفاوت که ترتیب خاموش-روشن ها بر خلاف حالت قبل از چپ به راست میباشد.

بعد از استفاده از فایل hex تولید شده توسط کد نوشته شده در برنامه proteus، میتوان خروجی های دلخواه را با فشردن کلید ها مشاهده کرد.