## Capítulo 1:

Apostila de arduino. Maria Auxiliadora S. Andrade

```
1.Serial.print() transmite dados e imprime na mesma linha e Serial.println()
recebe códigos a mais e o próximo valor a ser descrito é na linha abaixo
2. Porque são representadas de formas diferentes internamente, pelo tipo da variável
e quantidade de bytes.
a) Porque são caracteres de controle, para realizar uma ação.
b. Qual o código correspondente ao 'A'? 65
c. Qual o código correspondente ao 'a'? 97
d.Qual o código correspondente ao '0' (dígito zero)? 48
e.Qual o código correspondente ao '' (espaço)? 32
4. Para indicar que é uma variável permanente. Sem o static ele vai virar uma
variável local e o valor não vai permanecer, vai ficar se destruindo toda as vezes
que o loop reinicia.
5. Porque na tabela ASCII só vai até o 255.
6.Quando chega ao 255 ele continua em ordem crescente, como se tivesse voltado ao
7.
a)Qual o código correspondente ao '{'? 123
b)Quais os códigos correspondentes ao 'a'? e ao 'a'? e ao 'a'? a: 97 , a: 225 e
à: 224
9.Na comunicação serial a informação é enviado uma após a outra, como cada letra
representa uma informação no programa, cada caractere será entregue uma após a
outra
10)Porque não tem necessidade de manter seus valores
11.
a)Dígito numérico";
void setup()
 { Serial.begin(9600);
 }
```

```
void loop() {
delay (10);
byte n = 0;
char c;
if ( Serial.available() > 0 ) {
c = Serial.read();
n = c;
Serial.print ( n );
Serial.print ( " | " );
Serial.println ( c );
if(n >= 0&&n <= 9){
Serial.println("Categoria: Digito um número");
}
}
}
b)
void setup() {
Serial.begin(9600);
}
void loop() {
delay (10);
byte n = 0;
char c;
if ( Serial.available() > 0 ) {
c = Serial.read();
n = c;
Serial.print ( n );
Serial.print ( " | " );
Serial.println ( c );
if(n >= 97\&kn <= 122){
Serial.println("Categoria: Letra maíscula");
 }
}
}
c)
void setup() {
Serial.begin(9600);
void loop() { delay (10);
byte n = 0;
char c;
if ( Serial.available() > 0 ) {
c = Serial.read();
n = c;
Serial.print ( n );
Serial.print ( " | " );
Serial.println ( c );
if(n >= 97\&kn <= 122){
Serial.println("Categoria: Letra minuscula");
```

```
}
}
}
d)
void setup() {
Serial.begin(9600);
}
void loop() {
delay (10);
byte n = 0;
char c;
if ( Serial.available() > 0 ) {
c = Serial.read();
n = c;
Serial.print ( n );
Serial.print ( " | " );
Serial.println ( c );
if(n != 0&&n != 122){
Serial.println("Categoria: Outros");
}
}
}
12.void setup() {
Serial.begin(9600);
}
void loop() {
delay (10);
byte n = 0;
char c;
if ( Serial.available() > 0 ) {
c = Serial.read();
n = c;
Serial.print ( n );
Serial.print ( " | " );
Serial.println ( c );
if(n <= 127){
else( n=0());
}
}
```

## Capítulo 2:

1.As globais podem ser acessadas de qualquer função, enquanto a local apenas dentro da função que ela foi inserida.

Local : no inicio de um subalgoritmo e global: no inicio do algoritmo.

```
2.a)
const byte led1 = 13;
const byte botao1 = 5;
void setup() {
        pinMode ( led1, OUTPUT );
        pinMode ( botao1, INPUT );
        Serial.begin( 9600 );
      }
      void loop() {
        delay (10);
        bool bt = digitalRead(botao1);
        if(digitalRead(botao1) == LOW){
          digitalWrite(led1, LOW);
        }else {
          digitalWrite(led1, HIGH);
      }
      b) const byte led1
                           = 13;
      const byte botao1 = 5;
      void setup() {
        pinMode ( led1, OUTPUT );
        pinMode ( botao1, INPUT );
        Serial.begin( 9600 );
      }
      void loop() {
        delay (10);
        bool bt = digitalRead(botao1);
        if(digitalRead(botao1) == LOW){
          digitalWrite(led1, HIGH);
        }else {
          digitalWrite(led1, LOW);
      }
      3.a)
      const byte led1 = 13;
      const byte botao1 = 5;
      const byte botao2 = 4;
      void setup() {
        pinMode ( led1, OUTPUT );
```

```
pinMode ( botao1, INPUT );
  Serial.begin(9600);
}
void loop() {
  delay (10);
  bool bt = digitalRead(botao1);
  if(digitalRead(botao1) == HIGH){
    digitalWrite(led1, HIGH);
  if(digitalRead(botao2) == HIGH){
    digitalWrite(led1, LOW);
b) const byte led1
                     = 13;
const byte botao1 = 5;
const byte botao2 = 4;
void setup() {
  pinMode ( led1, OUTPUT );
 pinMode ( botao1, INPUT );
 Serial.begin( 9600 );
}
void loop() {
 delay (10);
  bool bt = digitalRead(botao1);
  if(digitalRead(botao1) == HIGH && digitalRead(botao2) == HIGH){
    digitalWrite(led1, HIGH);
  if(digitalRead(botao1) == LOW && digitalRead(botao2) == LOW){
    digitalWrite(led1, LOW);
  }
}
c) const byte led1
                     = 13;
const byte botao1 = 5;
const byte botao2 = 4;
void setup() {
  pinMode ( led1, OUTPUT );
 pinMode ( botao1, INPUT );
 Serial.begin( 9600 );
void loop() {
  delay (10);
  bool bt = digitalRead(botao1);
  if(digitalRead(botao1) == HIGH && digitalRead(botao2) == HIGH){
   digitalWrite(led1, HIGH);
  if(digitalRead(botao1) == LOW || digitalRead(botao2) == LOW){
    digitalWrite(led1, LOW);
  }
}
const byte LED1
                     = 13;
const byte BOTA01 = 5;
char c;
```

```
void setup() {
        pinMode ( LED1, OUTPUT );
        pinMode ( BOTAO1, INPUT );
        Serial.begin( 9600 );
      }
      void loop() {
        delay (10);
        if(Serial.available() > 0){
          c = Serial.read();
        if(c == 'A'){
          digitalWrite(LED1, HIGH);
        if(c == 'a'){
          digitalWrite(LED1, LOW);
      }
}
      5. const byte LED1 = 13;
      const byte BOTA01 = 5;
      char c;
      void setup() {
        pinMode ( LED1, OUTPUT );
        pinMode ( BOTAO1, INPUT );
        Serial.begin( 9600 );
      }
      void loop() {
        delay (10);
        if(Serial.available() > 0){
          c = Serial.read();
        if(c >= '65' && c <= '96'){
          digitalWrite(LED1, HIGH);
        if(c <= '97' && c <= '122'){
          digitalWrite(LED1, LOW);
      }
      6.1023 e 0, respectivamente
      const byte POT = A0;
       int led13 = 13;
      int led13 = 13;
      void setup() {
       Serial.begin(9600);
      pinMode(led13, OUTPUT);
       }
      void loop() {
      delay (10);
      int valor_pot = analogRead(POT);
```

```
Serial.println( valor_pot );
if (valor_pot > 511){
digitalWrite(led13, HIGH);
}else{ digitalWrite(led13, LOW);
}
const byte POT = A0;
int led13 = 13;
int led13 = 13;
int led12 = 12;
int led11 = 11;
void setup() {
Serial.begin(9600);
pinMode(led13, OUTPUT);
pinMode(led12, OUTPUT);
pinMode(led11, OUTPUT);
}
void loop() {
delay (10);
int valor_pot = analogRead(POT);
Serial.println( valor_pot );
if (valor_pot > 0 && valor_pot < 342){</pre>
digitalWrite(led13, HIGH);
} else { digitalWrite(led13, LOW);
if (valor_pot > 342 && valor_pot < 683){
digitalWrite(led12, HIGH);
} else { digitalWrite(led12, LOW);
} if (valor_pot > 683 ){ digitalWrite(led11, HIGH);
} else { digitalWrite(led11, LOW); ]
}
const byte POT = A0;
const byte LDR = A1;
int led13 = 13;
void setup() {
Serial.begin(9600);
pinMode(led13, OUTPUT);
void loop() {
delay (10);
int valor_pot = analogRead(POT);
int valor_ldr = analogRead(LDR);
Serial.println( valor_pot );
if (valor_pot > valor_ldr){
digitalWrite(led13, HIGH);
} else { digitalWrite(led13, LOW);
}
```

```
10.
a)
25°c, valor correspondente de 153 no monitor serial.
58°C, valor correspondente de 217 no monitor serial.
código:
const byte TMP = A2;
 void setup() { Serial.begin(9600);
 void loop() {
 delay (10);
int valor_tmp = analogRead(TMP);
Serial.println( valor_tmp );
}
b)
const byte TMP = A2;
void setup() {
Serial.begin(9600);
}
void loop() {
delay (10);
int valor_tmp = analogRead(TMP);
int ctmp = map(valor_tmp, 153, 217, 25, 58);
Serial.println( ctmp );
}
c)
const byte TMP = A2;
int led13 = 13;
void setup() {
Serial.begin(9600);
}
 void loop() {
 delay (10);
int valor_tmp = analogRead(TMP);
 int ctmp = map(valor_tmp, 153, 217, 25, 58);
Serial.println( ctmp );
 if (analogRead(TMP) > 60){
 digitalWrite(led13, HIGH);
} else { digitalWrite(led13, LOW);
}
```