葉難

Raise your cup, say cheers to the moon, look down on the ground, the shadow is also drinking with me. I'm not a lonely drinker.

2013/01/17

int brightness = 0;

Arduino撰寫自己的程式庫

不論是哪套軟體開發平台,一定會有程式庫(也可能以元件庫、類別庫、軟體開發框架的形式出現)的概念,其功用就是把某功能寫好包裝起來,隱藏細節,方便大家運用。

Arduino軟體開發環境內建了一些常用程式庫,諸如LiquidCrystal、Servo、 SoftwareSerial、SPI、等等,有了它們,便只需在較抽象較上層的階級對該功能有 所了解即可,不必完全知曉底層複雜的技術。

另外也有很多人將開發出來的Arduino程式包裝成程式庫開放給大家使用,譬如Dr. Monk的Timer、存取1-Wire匯流排協定的OneWire、讀取Dallas溫度感測器的DallasTemperature、解決按鈕訊號在高低電位之間彈跳的Bounce、等等,

這篇的主題是撰寫自己的Arduino程式庫,將功能包裝後變成程式庫,隱藏底層細節、提供較簡易的介面,供別的專案使用,甚至供其他人使用。

首先以底下這份草稿碼,以PWM讓LED漸亮、漸暗、不斷循環,我稱之為呼吸燈。

詳情就不解說了,請參考我寫的Arduino練習:呼吸燈。

```
int fadeAmount = 5;
int delayDuration = 30;

void setup() {
  pinMode(9, OUTPUT);
}

void loop() {
  analogWrite(9, brightness);
  brightness = brightness + fadeAmount;
  if (brightness <= 0 || brightness >= 255) {
    fadeAmount = -fadeAmount;
}

delay(delayDuration);
}
```

SEARCH THIS BLOG

Search

ARCHIVES (BY TIME)

- **2016** (36)
- **2015** (95)
- **2014** (77)
- ▼ 2013 (88)
 - **▶** 12 (11)
 - **▶** 11 (3)
 - **▶** 10 (15)
 - **▶** 09 (18)
 - ▶ 08 (12)
 - **▶** 07 (5)
 - **▶** 06 (3)
 - **▶** 05 (8)
 - **▶** 04(2)
 - **▶** 03 (1)
 - **▶** 02 (4)
 - **▼** 01 (6)

Arduino練習:RTC即時 時鐘DS1307

Arduino與AVR微控制器 相關詞彙

Arduino撰寫自己的程式 庫

Maker Faire: Taipei 2013 將於5/18、5/19登場

Arduino練習:溫度感測

DS18B20

Arduino文章列表

- **2012** (76)
- **2011** (32)

好,那如果想要有三個呼吸燈呢,程式會變得很複雜吧。當然啦,其實可使用計時

```
器的程式庫,譬如Dr. Monk的Timer,就能寫出簡單易懂的程式碼,不過這篇要介紹的是自行撰寫Arduino程式庫,所以讓我寫個程式庫,將以上的程式碼包起來,方便使用。

Arduino程式庫有兩個地方,一個是內建的,我們不動它,另一個是自己安裝的,這個程式庫的目錄在sketchbook底下的libraries(若無請自行建立)。

在libraries底下新增目錄,命名為PwmLed,這就是我將撰寫的程式庫的位置,裡面放進PwmLed.cpp與PwmLed.h,這是程式庫的主體,內容如下。
```

ARCHIVES(BY TAGS)

Arduino (84)

2010 (28)

2009 (34)

2008 (68)

2007 (105)

Arduino文章列表 (1)

Australia (79)

Australia Working Holiday (1)

Banana Pi (5)

cocos2d-iphone (4)

iOS (23)

Java (2)

JavaScript (1)

Learning English (27)

LinkIt ONE (30)

Linux (3)

programming (26)

Project Euler (5)

Python (16)

Raspberry Pi (176)

咬一口蘋果(17)

婚禮喜宴(3)

懷舊記憶 (12)

旅遊Travel (5)

胡言亂語 (13)

遊戲(3)

閱讀(33)

電子Maker (17)

電影(3)

電腦與網路(31)

ABOUT ME



YEHNAN

朝曦灑落身 俯 仰似流雲

VIEW MY

COMPLETE PROFILE

void update(void);
};

#endif

內容很普通,就是一般的C++標頭檔。接下來是PwmLed.cpp:

// For Arduino 1.0 and earlier
#if defined(ARDUINO) && ARDUINO >= 100
#include "Arduino.h"
#else
#include "WProgram.h"
#endif

#include "PwmLed.h"

PwmLed::PwmLed(void)
{

(咳咳,我就不解釋C++程式語言了。)

首先是PwmLed.h:

#ifndef PwmLed_h

#define PwmLed h

#include <inttypes.h>

unsigned long m lastTime;

unsigned long m_delayDuration;

void set(uint8_t pin, int initBrightness, int fadeAmount, unsigned long

class PwmLed

uint8_t m_pin;

PwmLed(void);

delayDuration);

int m_brightness;

int m_fadeAmount;

{

public:

```
void PwmLed::set(uint8_t pin, int initBrightness, int fadeAmount, unsigned long
delayDuration)
{
 m_{pin} = pin;
 m_brightness = initBrightness;
 m_fadeAmount = fadeAmount;
 m_delayDuration = delayDuration;
 pinMode(m_pin, OUTPUT);
 analogWrite(m_pin, m_brightness);
 m lastTime = millis();
}
void PwmLed::update(void)
{
 unsigned long t = millis();
 if(t > m_lastTime + m_delayDuration){
  m_lastTime += m_delayDuration;
  analogWrite(m_pin, m_brightness);
  m_brightness = m_brightness + m_fadeAmount;
  if (m_brightness <= 0 || m_brightness >= 255) {
   m_fadeAmount = -m_fadeAmount;
  }
 }
還可以再加入keywords.txt,指定程式庫的關鍵字,這麼一來,Arduino軟體開發環
境的編輯器就能以不同顏色顯示。如下:
# Syntax Coloring Map For Timer Library
# Datatypes (KEYWORD1)
PwmLed KEYWORD1
# Methods and Functions (KEYWORD2)
set KEYWORD2
update KEYWORD2
```

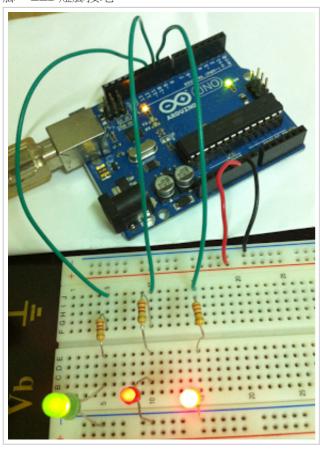
libraries/PwmLed底下還可以放個examples目錄,存放範例,我就不管了。

程式庫至此已經準備完畢,請重新開啟Arduino軟體開發環境,應該就能在Sketch-Import Library...下看到PwmLed。

接下來就是使用了。

電路圖如下:

Arduino腳位 $9 \cdot 10 \cdot 11$ (具有PWM功能),各自接到220 ohm電阻、再接到LED長腳,LED短腳接地。



然後,使用PwmLed程式庫,讓三個LED變成呼吸燈的草稿碼如下:

#include <PwmLed.h>

#define LEDo 9
#define LED1 10
#define LED2 11

PwmLed ledo;

```
PwmLed led1;
PwmLed led2;

void setup() {
    ledo.set(LEDo, o, 5, 30);
    led1.set(LED1, o, 10, 60);
    led2.set(LED2, o, 30, 300);
}

void loop() {
    ledo.update();
    led1.update();
    led2.update();
}
```

先以set設定,參數第一個是PWM腳位,第二個是初始亮度,o不亮、255全亮,第三個是每次更新亮度時的更新幅度,越小代表變化會越平順,第四個代表更新頻率,單位是千分之一秒,越小代表越快更新。聽起來很複雜,但換換數字看看結果就清楚了。

然後在loop()裡以update更新亮度。

很簡單吧!

原始碼可到這裡下載。

參考資料:

- Arduino官方網站參考文件: Libraries、Installing Additional Arduino Libraries。
- Arduino官方網站參考文件: Writing a Library for Arduino。
- Arduino Playground: How to write libraries for the Arduino?
- NoMi Design的Writing Your Own Arduino Libraries。

位於 22:28

標籤: ARDUINO

55 COMMENTS:

Andre Kao 20/7/13 02:00

葉大,

想請問一個問題, 我將 include 的檔案修改了部份,

但在重新 compile 的時候卻還是跑舊的 include 檔案

請問我要如何修改?

目前的改法是在.h 和.cpp 檔案中,加入 #if WITH_AAA ... #endif

照理說 compile 時應該會略過, 第一次修改時有成功,於是我就想說改一下 WITH_AAA 的值讓它跑看看 所以我就多加了 #define WITH_AAA true

結果從此以後 compile 都會進入#if WITH AAA ... #endif

就算我把 #define 的部份拿掉都一樣,

甚至我把 #if 區段裡的 Code 全刪了,結果還是一樣可以compile ...

請問是否 Arduio 會把 #define 的值做記錄? 還是會另外將 compile 的檔案做暫存並重覆使用??

Reply

Replies



yehnan 20/7/13 09:18

Arduino開發環境應該沒有預先編譯.h檔(precompiled header)的功能。所以不會把#define的值做記錄。

當你多加了#define WITH_AAA true後,WITH_AAA就是有定義了(就算改成false也算是有定義),自然從此以後都會進入#if WITH_AAA ... #endif。

但是為什麼你拿掉#define後還是一樣,從你給的資訊,我看不 出來原因。

還是請你再多給些資訊吧,檔案的內容?

Reply

Andre Kao 22/7/13 16:34

葉大

е

不好意思,我找到原因了!

原因是我在改.h.cpp 檔之前,

有先將arduino-1.0.5\libraries\下的要修改資料夾備份,

所以第一次會成功是因為我將 Arduino 的 IDE 程式開啟後並沒有關閉,

然後直接改arduino-1.0.5\libraries\下的資料夾檔案

第一次 compile 成功,

再來加入 #define XXXX 後也可以正常將 #if XXXX 的區段進行 Compile 但後來 IDE 程式關閉後再重新 Compile 都無法跳過 #if 區段,

因為我的arduino-1.0.5\libraries\資料夾下一直存在原來的資料夾,(雖然資料夾的命名不同,但還是會抓到舊的內容。)

我將舊內容的資料夾刪除後,

重新 Compile 後就又可以跳過 #if XXXX 區段了。 目前測試都正常。

不好意思,浪費了葉大的保貴時間。

Reply

Replies



yehnan 22/7/13 17:24

不會,不用客氣。

Arduino IDE會在背地裡作一些動作,它應該會去掃描arduino-1.0.5\libraries\裡的各個子資料夾。



蔡育霖 2/4/15 15:17

...



蔡育霖 2/4/15 15:18

...



yehnan 2/4/15 15:42

???

Reply



YU Zhen-hong 2/9/15 22:41

想請問葉大

程式中的自行安裝的程式碼

是要去哪裡下載安裝

因為我參考葉大的程式碼

有些標頭檔我沒有

如果下載好了那要放在哪一個資料夾

還有.cpp檔需要用visual studio跑過一次還是直接放在資料夾裡就好

Reply

Replies



yehnan 2/9/15 23:05

哪個標頭檔?哪個程式庫?

>要放在哪一個資料夾 Arduino程式庫的資料夾,通常是sketchbook資料夾的子目錄 libraries。

> .cpp, visual stduio 不用,放進去即可。



YU Zhen-hong 3/9/15 08:10

跟WProgram.h相關的標頭檔我都沒有



yehnan 3/9/15 08:45

Arduino 1.0版以前有WProgram.h,後來改名為Arduino.h。 我不是用#if #else #endif處理了嗎?

Reply

Anonymous 17/9/15 11:16

葉大您好:

我想請問您有使用過DFPlayer_Mini_Mp3這個模組嗎? 因為我想使用ARDUINO去控制兩塊DFPlayer_Mini_Mp3 單一塊控制可,但卻無法同時使用兩塊,該如何撰寫程式解決這個問題呢?

Replies



yehnan 17/9/15 11:20

沒有。

但是看起來似乎可以。

Anonymous 17/9/15 11:28

http://www.dfrobot.com/wiki/index.php/DFPlayer_Mini_SKU:DFRo299 那應該如何解決呢?



yehnan 17/9/15 11:57

可能電源不足?可能程式裡關於SoftwareSerial的部份沒寫對?可能因為delay而導致與模組間的通訊出錯?等等...

我沒有該模組,建議你或許直接向原廠索要範例。

Anonymous 17/9/15 13:45

好,謝謝!!

另外我想請問!!如何使用MEGA板控制兩組TX、RX??



yehnan 17/9/15 15:20

mega版不是有很多硬體序列埠(RX與TX)?有什麼問題嗎?

Reply

注宗輝 29/12/15 21:03

葉大你好~

小弟有問題想請教大大

我使用Arduino UNO版,配合L298n控制馬的達正反轉

想把此功能像內文所說的一樣,把功能包裝起來,並在執行C++的程式中使用

但很多東西並不知道在哪裡,我該如何創建一個這樣的功能,能讓C++把 library掛進來,然後執行程式

Reply

Replies



yehnan 29/12/15 21:34

> 但很多東西並不知道在哪裡什麼東西?

> 我該如何創建一個這樣的功能,能讓C++把library掛進來,然

🕒 洪宗輝 30/12/15 16:16

比如說像大大所說的sketchbook及怎麼會跑出一個CPP檔內容很普通,就是一般的C++標頭檔。接下來是PwmLed.cpp:

```
// For Arduino 1.0 and earlier
#if defined(ARDUINO) && ARDUINO >= 100
#include "Arduino.h"
#else
#include "WProgram.h"
#endif
#include "PwmLed.h"
PwmLed::PwmLed(void)
void PwmLed::set(uint8_t pin, int initBrightness,
fadeAmount, unsigned long delayDuration)
m_{pin} = pin;
m_brightness = initBrightness;
m_fadeAmount = fadeAmount;
m_delayDuration = delayDuration;
pinMode(m_pin, OUTPUT);
analogWrite(m_pin, m_brightness);
m lastTime = millis();
}
大大所說的這個Cpp檔是怎麼出現的?
.h檔還知道在哪邊,但Cpp檔要去哪找我就不清楚了
因為我洗忘我能把驅動馬達的功能包裝起來visual C++可使用
比如給他某些指令,那麼他就能相對給我在Arduino上包裝好的
馬達正反轉的功能
```



yehnan 30/12/15 17:31

> 這個Cpp檔是怎麼出現的? 我寫的啊。

> 包裝起來visual C++可使用... 還是不懂你的問題。

Arduino為什麼提到visual C++?

你是要「撰寫C++程式在Windows上跑」,而且能夠跟「Arduino」溝通嗎?

🕒 洪宗輝 31/12/15 13:27

是的,誠如大大所說想撰寫C++程式在Windows上跑,而且能夠跟Arduino溝通,想讓C++去控制Arduino的功能



yehnan 31/12/15 15:58

你說的跟這篇文章(Arduino撰寫自己的程式庫)沒什麼關係

那麼你的Windows電腦跟Arduino之間,採取什麼連接方式呢? 乙太網路、Wi-Fi、序列埠?

若是序列埠的話,一般Arduino開發板使用USB線連接電腦。 在Windows電腦上撰寫C++程式,需要能夠存取序列埠的程式庫,便能寫入、讀取資料。

而Arduino端就跟平常一樣,使用Serial存取序列埠。

能夠收發資料後,也就是能夠溝通了。

🕒 洪宗輝 11/1/16 15:45

是用序列埠,我分別兩有個程式,一個用C++開啟攝影機的,一個是用Arduino控制馬達的,想要把這兩者結合在一起,只需要執行C++那個開啟攝影機的程式碼,也能同時執行控制馬達的功能,想請問葉大,我是需要用什麼樣的方式,能夠達到此效果



yehnan 11/1/16 16:05

你需要一套Windows上的、C++語言的序列埠程式庫, 譬如http://playground.arduino.cc/Interfacing/CPPWindows,

讓C++程式與Arduino程式雙方能夠溝通。大概如下:

你在Windows上的C++程式 - 該程式庫 - 存取Windows的序列埠 - 連接到Arduino的序列埠 - Arduino程式

Reply

[5] 洪宗輝 21/1/16 00:00

感謝葉大,您推薦的方法我已經嘗試且成功了,但是感覺跟我自己當初想的不太一樣,再請教大大,如果我想將arduino的功能,完全用c++程式編譯,像是把程式寫進去或掛進去,一旦編譯完成後可開啟鏡頭及控制馬達,且還能不需要透過serial port去連接,這想法是可行的嗎?我要用什麼樣的方式可以完成這個想法

Reply

🕒 洪宗輝 21/1/16 00:01

感謝葉大,您推薦的方法我已經嘗試且成功了,但是感覺跟我自己當初想的不太一樣,再請教大大,如果我想將arduino的功能,完全用c++程式編譯,像是把程式寫進去或掛進去,一旦編譯完成後可開啟鏡頭及控制馬達,且還能不需要透過serial port去連接,這想法是可行的嗎?我要用什麼樣的方式可以完成這個想法

Reply

Replies



yehnan 21/1/16 00:11

>不需要透過serial port去連接 那你要透過什麼連接? 你的電腦跟Arduino板子,兩個裝置,要怎麼連接?

🕒 洪宗輝 21/1/16 09:49

了解~也就是說要使用arduino功能,依舊需要互相連接才能辦得到,還是說我們能將arduino的程式碼轉換成c++的,讓c++讀得懂?那如果說我們一樣透過serial sport做連接,但是能一執行c++程式後,arduino控制馬達的功能能不透過手動方式開啟及控制,可以一旦程式執行後就自行啟動,這是否要先在把這功能寫在arduino都程式碼那,還是我們能寫在c++內,然後呼叫這功能?



yehnan 21/1/16 10:08

arduino的程式碼就是C++程式碼。

但arduino的CPU是AVR架構,你用virtual c++編譯出來的東西(如果可以編譯的話),arduino無法執行。

> 這是否要先在把這功能寫在arduino都程式碼那,還是我們能寫在c++內

都可以,由你決定。



yehnan 21/1/16 10:56

你的馬達連接到Arduino,也只有Arduino能控制它。

你的C++程式在Windows電腦上,一定要透過某種連線,傳送指令給Arduino,叫Arduino控制馬達。

我想你需要的是更高階的程式庫,譬如Firmata。

🕒 洪宗輝 26/1/16 14:16

恩恩,我照著葉大的建議去搜尋firmata但是載下來後,這幾天,爬了不少文,還是不知道怎麼用

可否請葉大告訴我流程,如何用C++透過firmata控制Arduino的功能,東西要放在哪裡,或者要更改那些地方



yehnan 26/1/16 17:02

我只用過Python版本的Firmata,可參閱

http://yehnan.blogspot.tw/2016/01/arduinowindowspythonfir mataarduino.html

流程如下:

Arduino端要燒錄能接收、解析Firmata訊息的草稿碼,例如內建範例草稿碼StandardFirmata。

電腦端要下載安裝Firmata(假定你需要的是C++版),然後撰寫C++程式,使用Firmata的API,傳送訊息給Arduino、操控腳位。

🕒 洪宗輝 28/1/1613:50

葉大python使用firmata一定要安裝pip嗎?



This comment has been removed by the author.



yehnan 28/1/16 14:10

> python使用firmata一定要安裝pip嗎? 使用pip最方便啊。

pyFirmata已經包裝成Python模組,使用pip的話,就能輕鬆安裝,這也是正統的安裝方式。

否則,請看https://github.com/tino/pyFirmata,你可以自己下載手動安裝。

Reply

舎 洪宗輝 28/1/16 14:01

葉大,不好意思,我真的看不懂PIP安裝教學阿~~~@@? 到底在寫什麼,一點下去全部都是程式碼,東西要放哪要按哪真的不知 道.......

可否教一下到底怎麼安裝,網路上的不知道在寫什麼.......

Reply

Replies



yehnan 28/1/16 14:13

現在的Python實作,不是都已經預設包含pip了嗎?

若要自己安裝,請看https://pip.pypa.io/en/stable/installing/

我就算寫,也不會超越官方文件。



yehnan 28/1/16 14:17

> 您推薦的方法我已經嘗試且成功了你之前不是已經使用C++與序列埠的方式嗎,而且成功了。 為什麼不使用C++版的Firmata?

現在你要換成python嗎?

🕒 洪宗輝 28/1/16 22:39

是嘛?我是安裝2.7.5版本,裡頭也已經有了?如果有了 我接著只要照大大給我的網只安裝firmata即可? 是阿~因為看不懂firmata如何安裝在C++,網路上找了好多文,

完全都不知道他們在寫什麼 要安裝也不知道放哪裡.....,然後有些又只有講一半=="結果就出來了,不詳細,照作她們給的流程安裝了也是錯誤......

想說這樣還不如改成大大的python,大大懂,我也比較好問~

yehnan 28/1/16 23:13



2.7.5版沒有。自2.7.9或3.4版起才預設內建pip。

> firmata如何安裝在C++

嗯,我找了一下,的確不容易,可能要安裝openFrameworks吧。

> 改成python

是嗎?應該要選你會的語言吧。要不然怎麼開發?

🕒 洪宗輝 30/1/16 13:38

葉大,我重新安裝python,安裝2.7.11版本,裡頭已經安裝好PIP了

也照著大大的說明安裝好pyfirmata了

但後面的我就看不懂了

然後進入Python shell,匯入模組: (這個是要開啟IDLE輸入的嗎?)後面這些程式碼我要輸入在哪邊?

\$ python

>>> from pyfirmata import Arduino, util

傳入埠號,開啟序列埠裝置。從Arduino IDE的選單裡,可看到我的UNO板連接到電腦的COM3,若是在Windows的命令提示字元底下,應傳入'COM3';而若是在Cygwin裡,會被命名為裝置/dev/ttyS2:

>>> board = Arduino('COM3')

然後運用API,傳出Firmata訊息,控制腳位13(LED):

>>> board.digital[13].write(1)

>>> board.digital[13].write(0)

便可看到LED被點亮與熄滅。

如果沒有安裝API的東西,大大有沒有推薦比較好用或淺顯易懂容易讓新手上手的?

🕒 洪宗輝 30/1/16 14:04

葉大,我重新安裝python,安裝2.7.11版本,裡頭已經安裝好PIP了

也照著大大的說明安裝好pyfirmata了

但後面的我就看不懂了

然後進入Python shell,匯入模組: (這個是要開啟IDLE輸入的嗎?)後面這些程式碼我要輸入在哪邊?

\$ python

>>> from pyfirmata import Arduino, util

傳入埠號,開啟序列埠裝置。從Arduino IDE的選單裡,可看到我的UNO板連接到電腦的COM3,若是在Windows的命令提示字元底下,應傳入'COM3';而若是在Cygwin裡,會被命名為裝置/dev/ttyS2:

>>> board = Arduino('COM3')

然後運用API,傳出Firmata訊息,控制腳位13(LED):

>>> board.digital[13].write(1)

>>> board.digital[13].write(0)

便可看到LED被點亮與熄滅。

如果沒有安裝API的東西,大大有沒有推薦比較好用或淺顯易懂容易讓新手上手的?

洪宗輝 30/1/16 14:36

大大,我重新安裝python,版本2.7.11,裡面已經有PIP了 也照著大大的流程安裝好pyfirmata,只是後面這邊看不太懂

然後進入Python shell, 匯入模組: (是要開啟python的IDLE, 輸入進去嗎? 我輸入後顯示錯誤)

\$ python

е

>>> from pyfirmata import Arduino, util

傳入埠號,開啟序列埠裝置。從Arduino IDE的選單裡,可看到我的UNO板連接到電腦的 COM3 ,若是在 Windows 的命令提示字元底下,應傳入'COM3';而若是在Cygwin裡,會被命名為裝置/dev/ttyS2: >>> board = Arduino('COM3')

然後運用API,傳出Firmata訊息,控制腳位13(LED):

- >>> board.digital[13].write(1)
- >>> board.digital[13].write(0)

便可看到LED被點亮與熄滅。

以上那些程式碼要打在哪裡? 我沒有安裝任何API的東西還能啟動控制 Arduino的機制嗎?

大大有沒有比較推薦或是容易上手的API給我這新手學習?

Reply

Replies



yehnan 30/1/16 18:32

>是要開啟python的IDLE,輸入進去嗎? 呃,執行python指令進入Python的shell,然後便可輸入一行一 行的程式碼。

> 我輸入後顯示錯誤

什麼錯誤?

> 以上那些程式碼要打在哪裡? Python shell。

- > 我沒有安裝任何API的東西還能啟動控制Arduino的機制嗎? 不透過軟體程式,你怎麼控制Arduino?
- > 大大有沒有比較推薦或是容易上手的API給我這新手學習? 沒有。
- > 感謝葉大,您推薦的方法我已經嘗試且成功了, 還沒使用Firmata之前,你不是已經成功了嗎?就使用那種方式 不就好了。

Firmata只是制定傳輸訊息的格式,如果你沒那麼多功能,簡簡單單地透過序列埠、使用一兩個byte當做指令傳過去,不就好了?

😑 洪宗輝 1/2/16 15:24

葉大,經昨天實驗,我已經能像大大所說讓LED燈亮暗了,亦能用Python shell下達指令讓馬達正反轉想請教怎麼把這些功能寫進欲執行的程式中?比如:我想開啟鏡頭

後馬達也可以被控制著轉動,是否一樣要先用python程式透過 serial port溝通然後再結合firmata下指令進而做到這效果,還是 只需要用到serial port跟Arduino溝通就可以控制了?



yehnan 1/2/16 15:34

- >能用Python shell下達指令讓馬達正反轉
- > 想請教怎麼把這些功能寫進欲執行的程式中? 在Python shell裡下達的指令,都是Python程式碼。



yehnan 1/2/16 15:36

> 就可以控制了? 不懂你想問什麼。

🖹 洪宗輝 2/2/16 12:32

所以說我只要把那些指另寫進成事當中就可讓控制馬達的?就是說,現在已經用firmata了,可以直接用python控制馬達,那在撰寫程式中我是否還是必須先透過serial port開啟跟Arduino溝通,然後才可以用firmata下達指令或者直接撰寫程式碼,不需要再透過serial port的溝通,直接就可以控制了



yehnan 2/2/16 13:02

>現在已經用firmata了, 對。

> 可以直接用python控制馬達, 你不是已經 > 亦能用Python shell下達指令讓馬達正反轉 了嗎?

Firmata自己會開啟serial port。

Reply

Ed 31/1/16 14:50

請問

.cpp及.h檔要用什麼程式寫在存檔,我用arduinoIDE不行 謝謝

Reply

Ed 31/1/16 14:52

請問

.cpp及.h檔要用什麼程式寫在存檔,我用arduinoIDE不行 謝謝

Reply

Replies



yehnan 31/1/16 15:23

> 我用arduinoIDE不行可以。

點按IDE右邊的「向下箭頭」,選擇「新增標籤」,就可以新增檔案,副檔名由你自取。

Reply

Ed 31/1/16 15:09

用arduino IDE直接存和新增的檔案只能用arduino IDE開啟才找的到檔案從C:無法找到檔案這樣正常嗎 謝謝

Reply

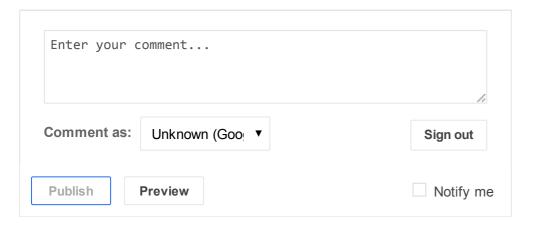
Replies



yehnan 31/1/16 15:24

草稿碼都放在草稿碼簿裡, 檔案-偏好設定-草稿碼簿的位置。

Reply



Newer Post Home Older Post

Subscribe to: Post Comments (Atom)