

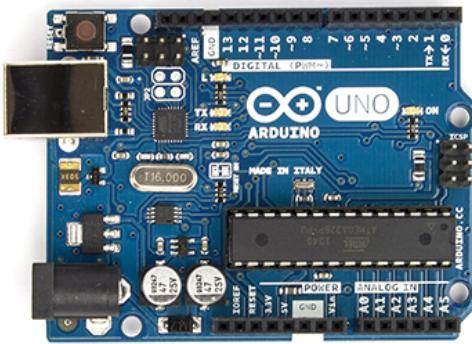
Curso básico de Arduino

José Antonio Vacas @javacasm



Arduino

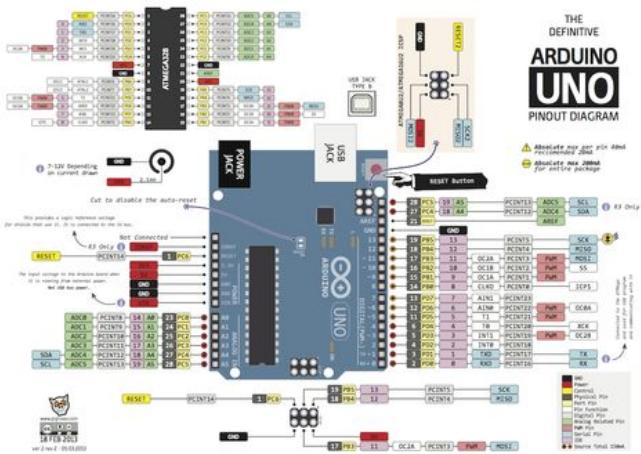
Así lo vemos nosotros



más detalle ([/home/javacasm/Dropbox/Cursos/CEP%20Linares/Basico/materiales/resumen/imagenes/ArduinoUno_R3_Front.jpg](#))

Así es internamente

(mucho por descubrir)



Para hacer un proyecto necesitamos:

- Programa

- Montaje

(descargar el programa en la placa)

¿Qué es un programa? un conjunto de instrucciones ordenadas

Programa parpadeo (blink)

- Encendemos
- Esperamos
- Apagamos
- Esperamos
- Volvemos al principio

Programando con Bitbloq

<http://bitbloq.bq.com> (<http://bitbloq.bq.com>)

Instalación del IDE de arduino (<http://www.slideshare.net/javacasm/32-instalacion-del-ide>)

Bitbloq es un entorno de programación visual que nos permite hacer programas para Arduino sin tener conocimientos de programación.

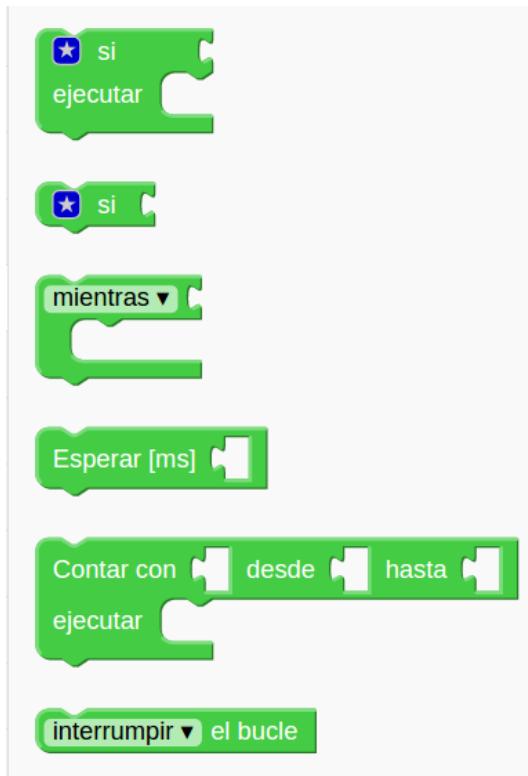
Un programa estará formado un conjunto de bloques que encajan entre sí.

Los bloques están agrupados en familias, cada una de ellas con un color concreto.

Existen 2 tipos de bloques:



- Los que llevan asociado un componente electrónico. Entre los primeros están todos los incluidos los bloques de las familias **Octopus** o **Zum** o la familia de los Servos. En ellos están los típicos bloques **Led**, **Pulsador**, **Potenciómetro**, **Sensor de luz**, etc. Todos estos bloques necesitan que les asignemos un pin de la placa que será al que estén conectados y que incluiremos en el conector #PIN.



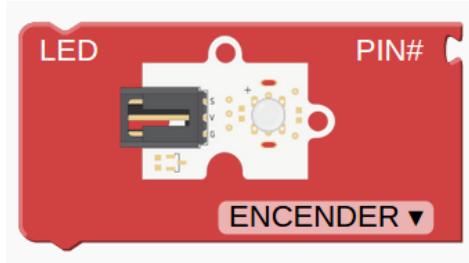
- Los bloques de programación son los que nos permiten decidir el modo en el que se ejecuta nuestro programa, haciendo que una parte se repita un número de veces o dependiendo del estado de un sensor se ejecute o no un grupo de instrucciones. En la imagen estamos viendo los bloques de control para hacer esperas o bucles.

Todos los bloques tienen unos conectores que encajan entre sí y que nos permiten conectarlos a los demás. Los conectores superior e inferior nos permiten establecer el orden en el que ejecutarán.

Los conectores laterales de la derecha o izquierda nos dicen si el bloque necesita una información o si la proporciona.



Así, los bloques que tiene un conector a la izquierda saliente nos proporcionan una información: un valor si es una constante, la lectura de un sensor, etc. En la imagen se ve un sensor de ultrasonidos que nos proporciona información de distancia hasta un obstáculo.



Los que tienen un conector entrante a la derecha necesitan de esa información para funcionar. Por ejemplo todos los bloques de hardware tienen al menos un conector porque necesitan un pin de la placa al que conectarse

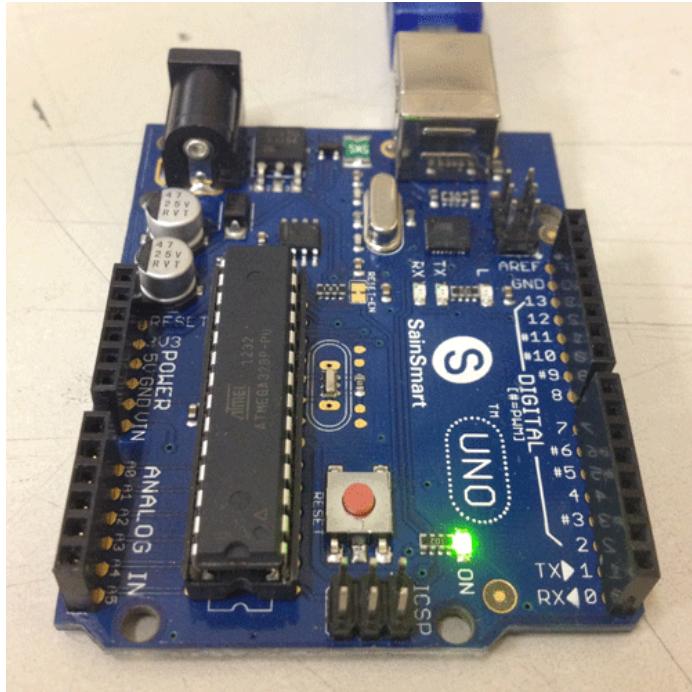
Programa parpadeo

Vamos a utilizar algunos de estos bloques para hacer un programa sencillo que haga parpadear un led.

Vemos que hemos utilizado 2 bloques Led, no hay que entender que se necesitan 2 leds, si no que le damos 2 órdenes distintas (encender y apagar)



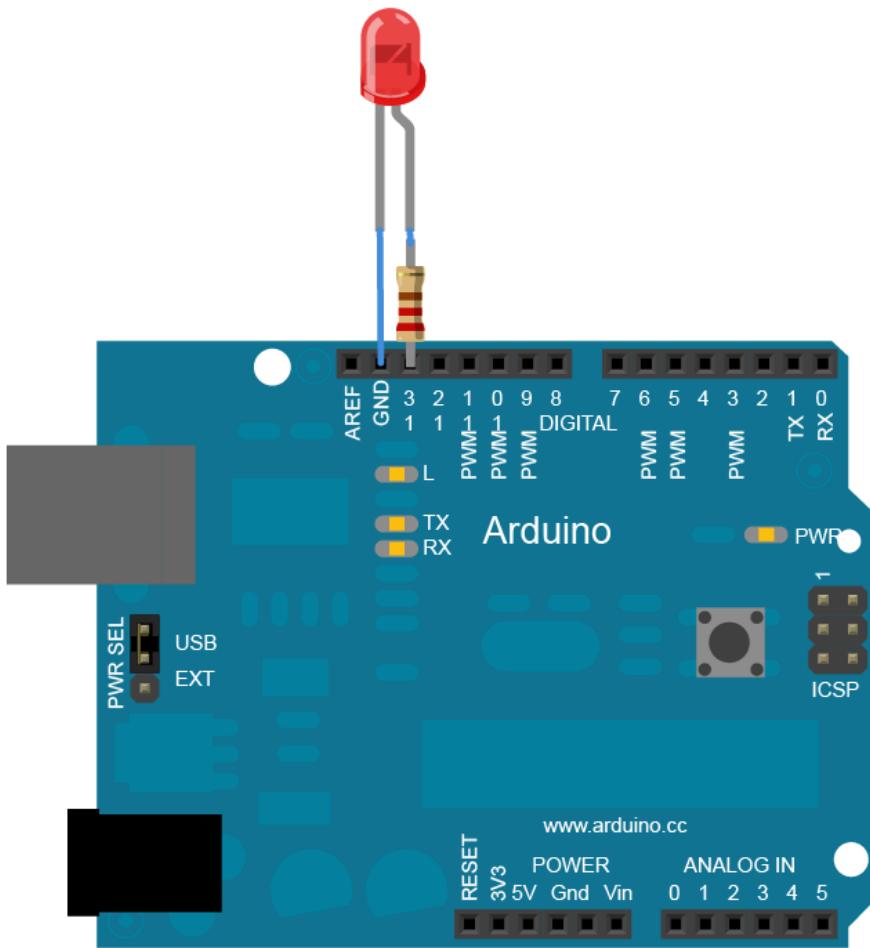
Usaremos el led interno



Ejercicio: Cambiar la velocidad de parpadeo

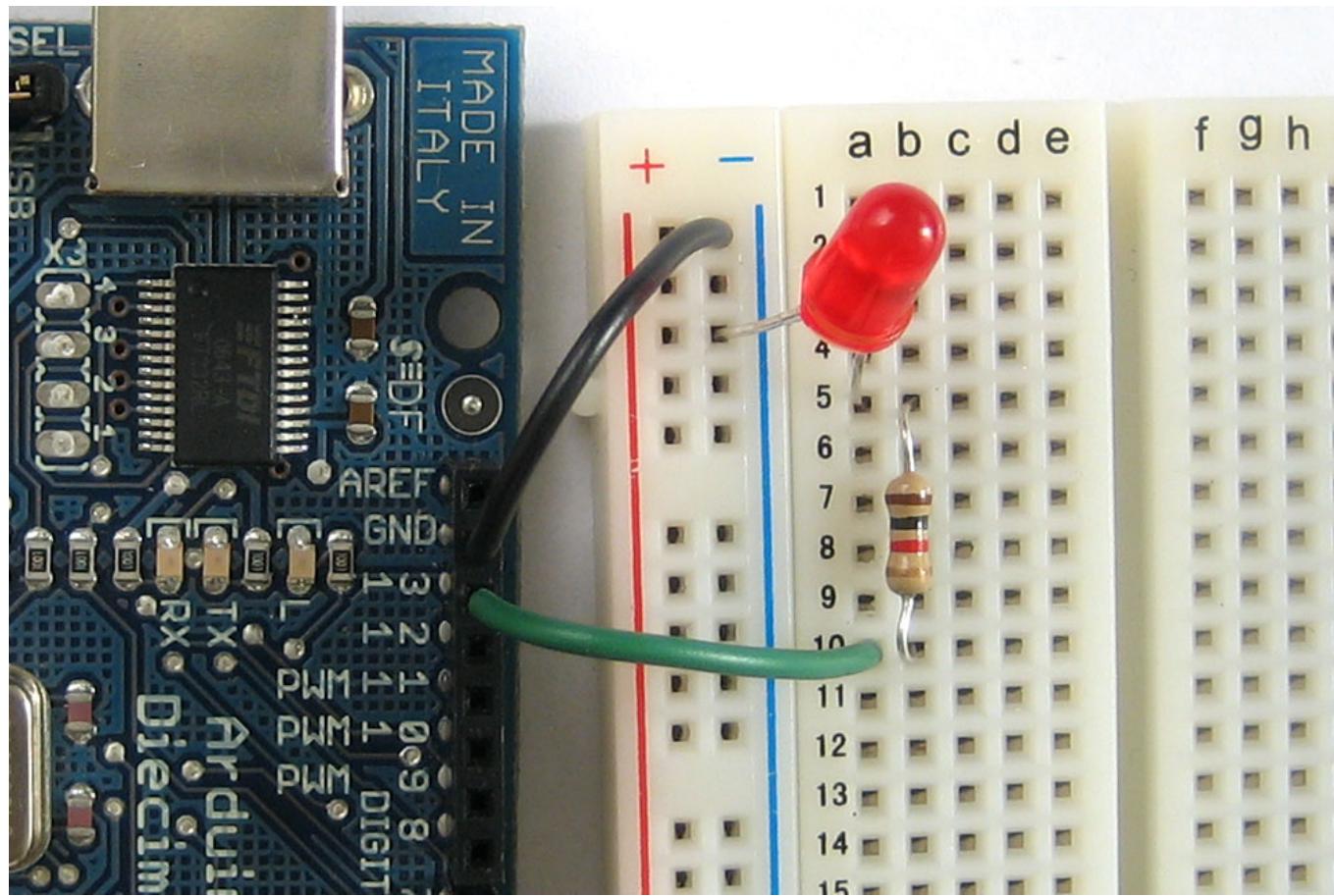
Con led externo

Montaje sencillo



[detalle led \(/home/javacasm/Dropbox/Cursos/CEP%20Linares/Basico/materiales/resumen/imagenes/300px-LED.png\)](#)

Montaje con placa prototipo

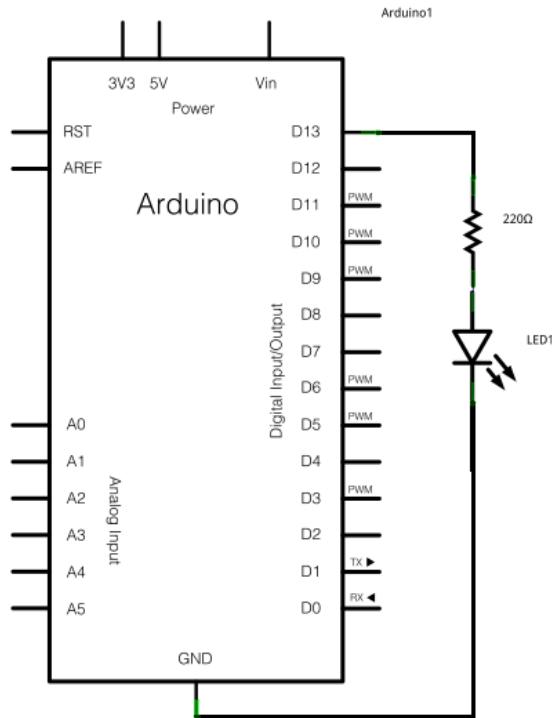


[¿cómo funciona una placa prototipo?](#)

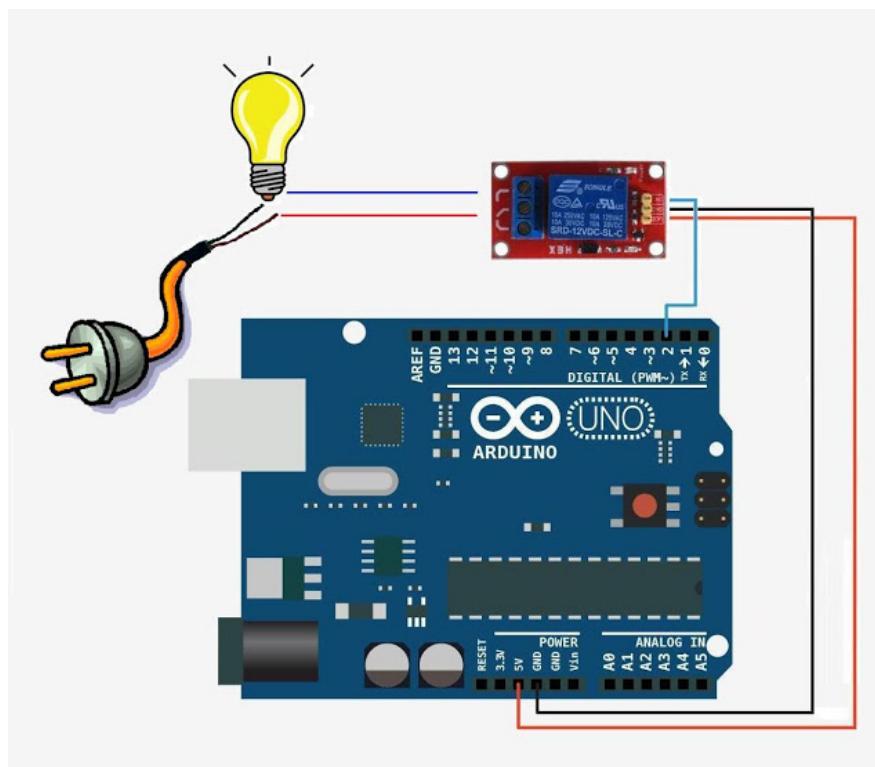
[\(/home/javacasm/Dropbox/Cursos/CEP%20Linares/Basico/materiales/resumen/imagenes/breadboard1.gif\)](file:///home/javacasm/Dropbox/Cursos/CEP%20Linares/Basico/materiales/resumen/imagenes/breadboard1.gif)

Ejercicio: Cambiar el pin utilizado al pin 2

Esquema eléctrico



Con un relé usaremos ¡grandes corrientes eléctricas!!





Ejercicio: Cambiar al pin del esquema

Veamos un poco de código

```
void setup()          // Función de configuración
{
    pinMode(13,OUTPUT); // Vamos a usar una salida
}

void loop() // Función de bucle. Se repite por siempre
{
    digitalWrite(13,HIGH); // Activamos la salida 13
    delay(1000);           // Esperamos
    digitalWrite(13,LOW);  // Desativamos la salida 13
    delay(1000);           // Esperamos
}                                // Cuando termina se vuelve a llamar
```

Ejercicio: Cambiar al pin del esquema

Ejercicio: Cambiar el pin utilizado al pin 2

Semáforo

2 leds (rojo y verde) se alternan con un tiempo de espera entre ellos

Como queremos que el código sea claro usaremos una variable para indicar el pin al que está conectado cada led.

- LED Rojo encendido y Verde apagado
- Esperamos un tiempo (EsperaEnRojo)
- LED Rojo apagado y Verde encendido
- Esperamos un tiempo (EsperaEnVerde)

Semáforo con bitbloq



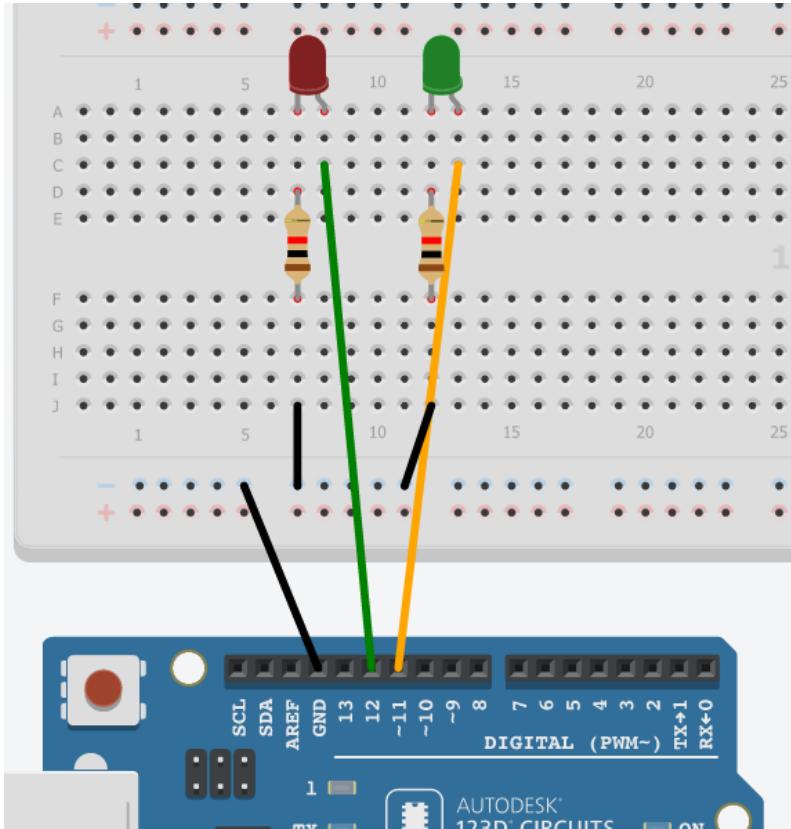
Semáforo con código

```

setup()
{ pinMode(ledverde,OUTPUT);
  pinMode(ledrojo,OUTPUT);
}

void loop()
{ int esperaVerde=1000;
  int esperaRojo=500;
  digitalWrite(ledverde,LOW);
  digitalWrite(ledrojo,HIGH);
  delay(esperaVerde);
  digitalWrite(ledrojo,LOW);
  digitalWrite(ledverde,HIGH);
  delay(esperaRojo);
}
  
```

Montaje semáforo

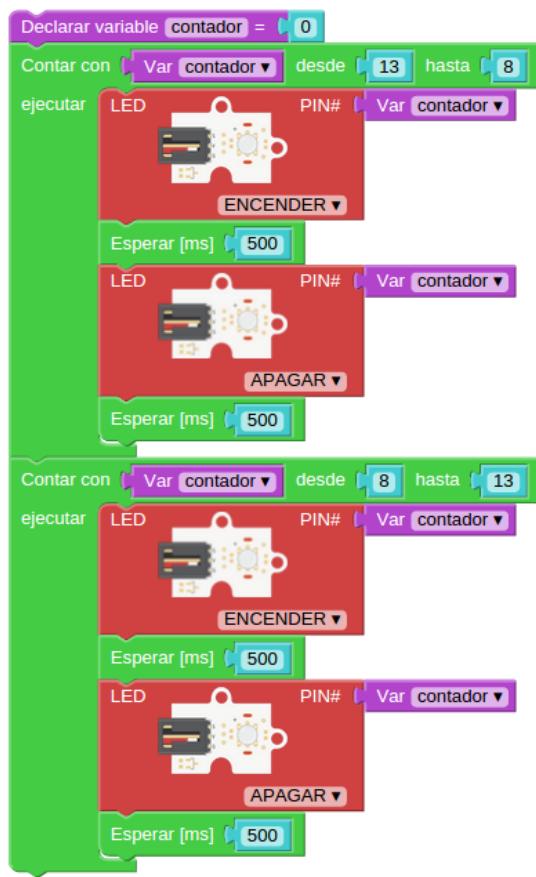


KIT (registro de desplazamiento)

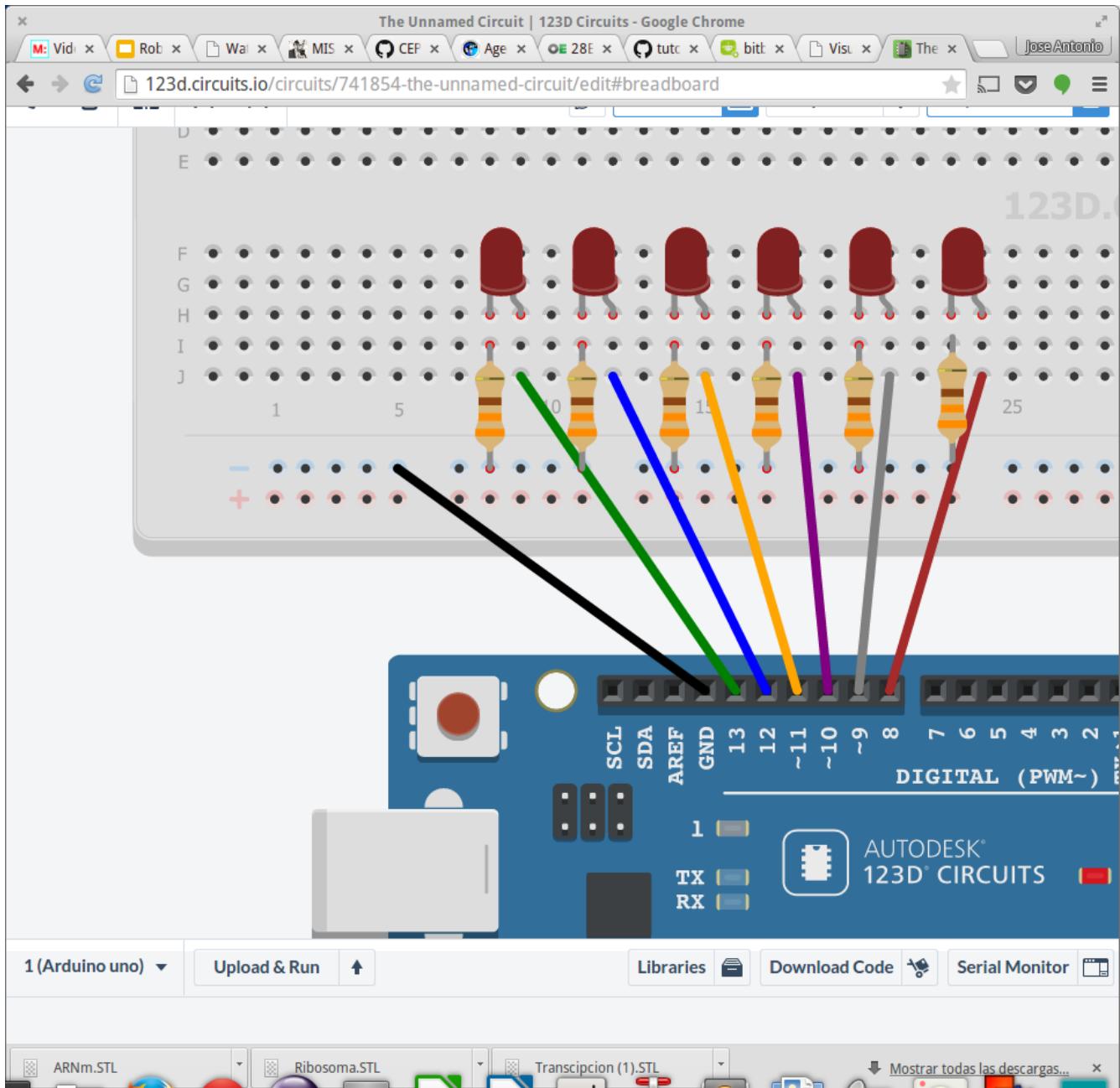
Vamos a encender varios leds de forma consecutiva imitando el efecto que hacía Kit, el coche fantástico



Usaremos una variable que nos irá diciendo el led que se ha de encender en cada paso.



montaje



Variables globales

Vamos a usar variables globales. Su principal característica es que mantienen su valor en todo el programa y por tanto entre las distintas interacciones.

- ContadorVueltas nos dirá el número de iteraciones que ha hecho nuestro programa
- Espera irá incrementando su valor para hacer cada vez más lento el proceso

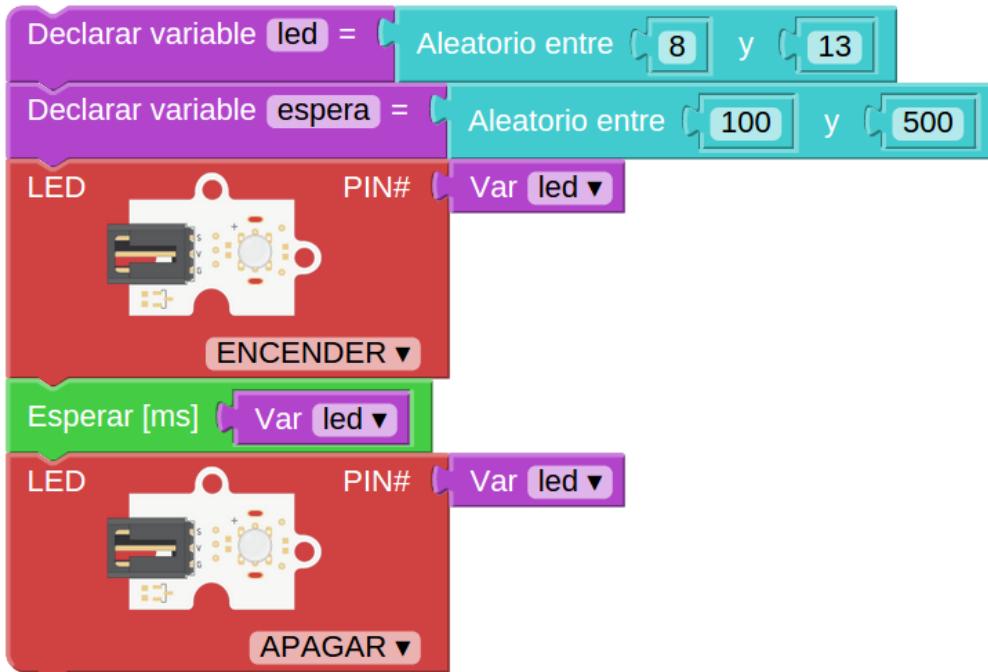
Para modificar el valor usaremos el bloque de operaciones aritméticas que nos permite calcular el nuevo valor de la variable "espera"



Números aleatorios

Podemos generar valores aleatorios con el bloque “Aleatorio” al que le diremos entre qué valores ha de generar los valores. El valor máximo no se alcanza, por lo que si queremos que se incluya tendremos que incrementar el máximo.

Este programa llamado “Discotequero” hace parpadear los leds aleatoriamente durante un tiempo también aleatorio

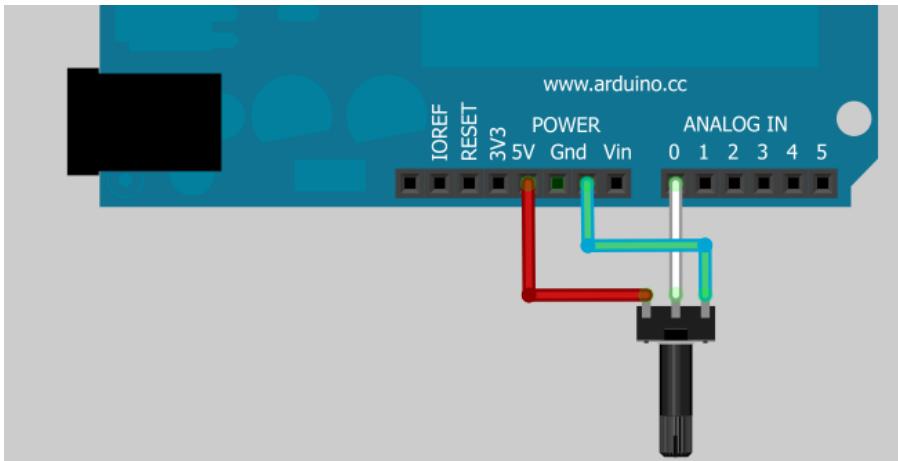


Lectura de datos analógicos

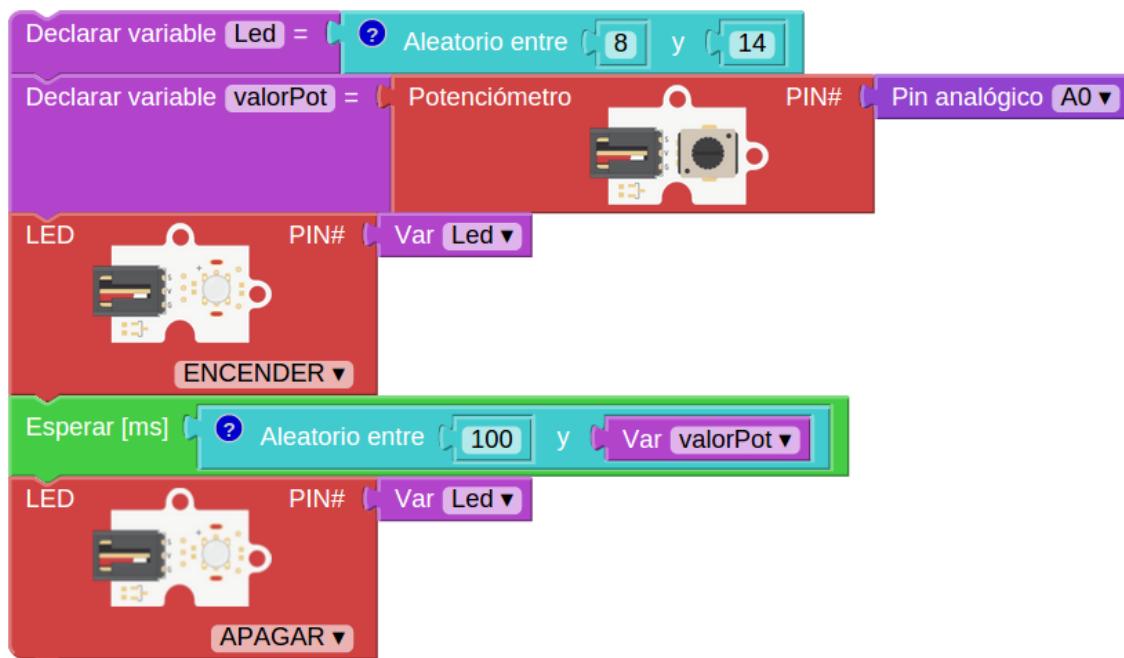
- Sensores (luz, temperatura)
- Potenciómetro: resistencia variable (mando de volumen)

Se leen valores enteros entre 0 y 1023

Equivalen a los valores de 0V y 5V



Cambiaremos nuestro programa "Aleatorio" para que el tiempo de espera con el led encendido sea proporcional al valor de espera del led encendido

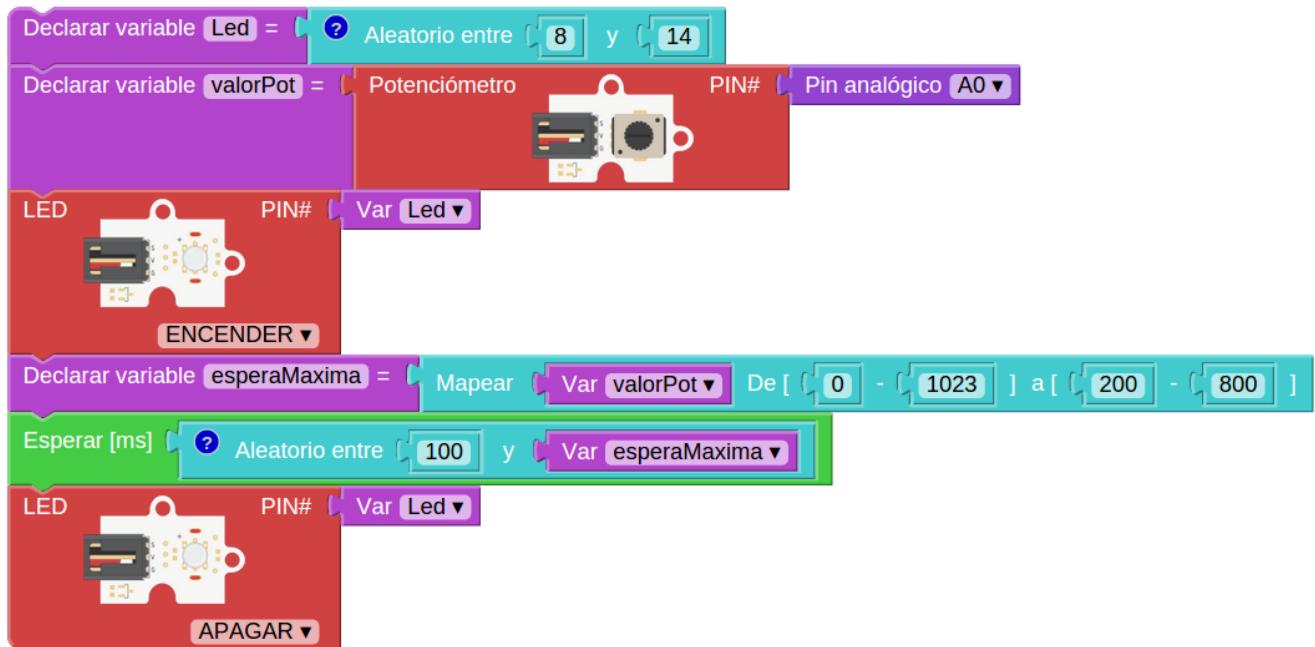


En muchas ocasiones necesitamos hacer la transformación al rango que a nosotros nos interesa. Para simplificarlo usamos las funciones matemáticas **map**



- La primera es una versión simplificada que nos convierte un valor de una entrada analógica (entre 0 y 1023) al rango 0-N que elijamos
- La segunda nos permite hacer una transformación entre un rango y otro, cualquiera que sean los valores de estos.

Vamos a modificar el programa "Aleatorio" definiendo el valor de espera en el rango que queramos



Voltímetro

Vamos a modificar este programa para hacer un voltímetro.

Para ello necesitamos usar números con decimales por lo que haremos el cambio en el entorno de Arduino

```

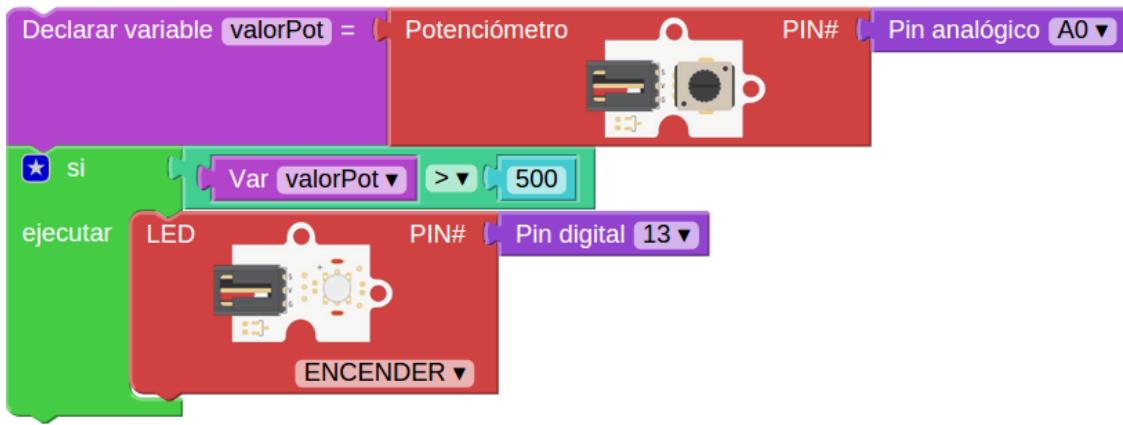
void setup()
{
  Serial.begin(9600);
}

void loop()
{
  int Led=random(8,14);
  int ValorPotenciometro=analogRead(A0);
  int Espera=map(ValorPotenciometro,0,1023,200,500);
  float Voltios=map(ValorPotenciometro,0,1023,0,5000)/1000.0; // Es la línea anterior modificado
  pinMode(Led,OUTPUT);
  digitalWrite(Led,HIGH);
  delay(Espera);
  pinMode(Led,OUTPUT);
  digitalWrite(Led,LOW);
  Serial.print(Voltios); // Enviamos el valor al PC
  Serial.println("v");
}

```

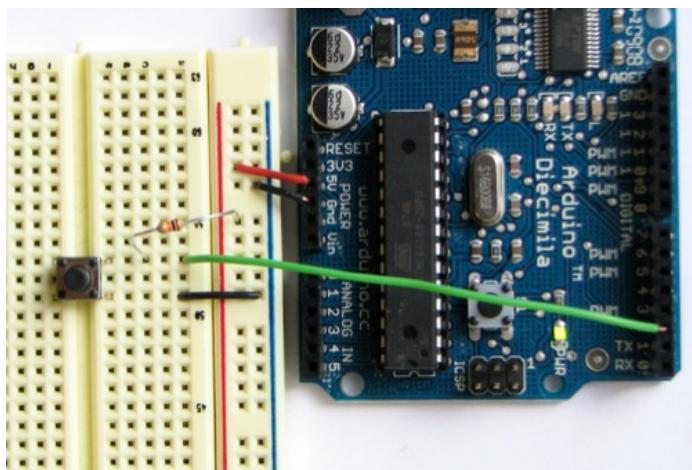
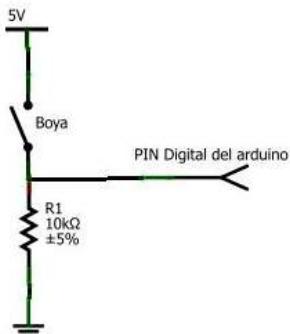
Sentencias condicionales

Una sentencia condicional es la que nos permite decidir si hacemos o no un bloque según una condición lógica



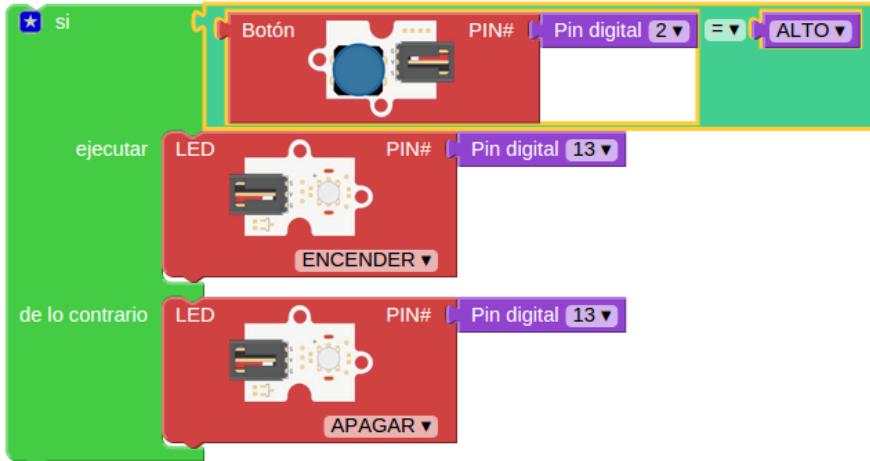
Pulsaciones: botones

Montaje



Programa

Usamos una sentencia condicional: si se cumple esto...se hace aquello



Su código

```

void setup()
{
  pinMode(2,INPUT_PULLUP); // Usamos 2 como entrada
  pinMode(13,OUTPUT);     // Usamos 13 como salida
}

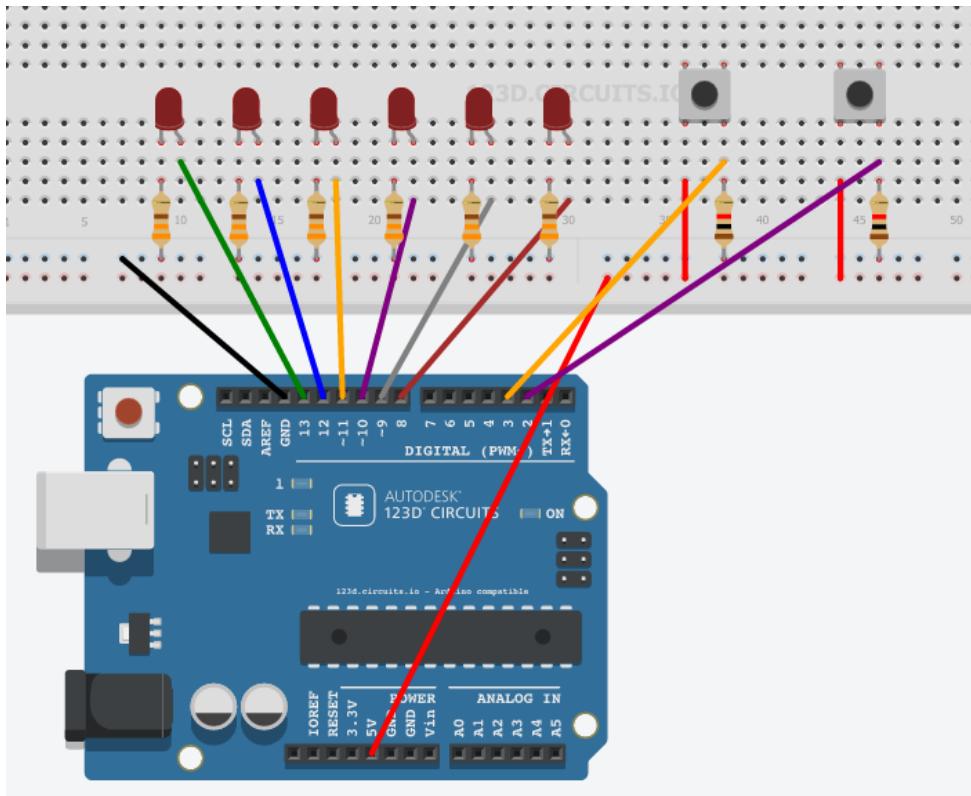
void loop()
{
  if (digitalRead(2) == HIGH) // Si el pulsador está pulsado
  {
    digitalWrite(13,HIGH);   //Encendemos el led 13
  }
  else                      // Si NO se cumple
  {
    digitalWrite(13,LOW);    // Lo apagamos
  }
}

```

2 Pulsadores

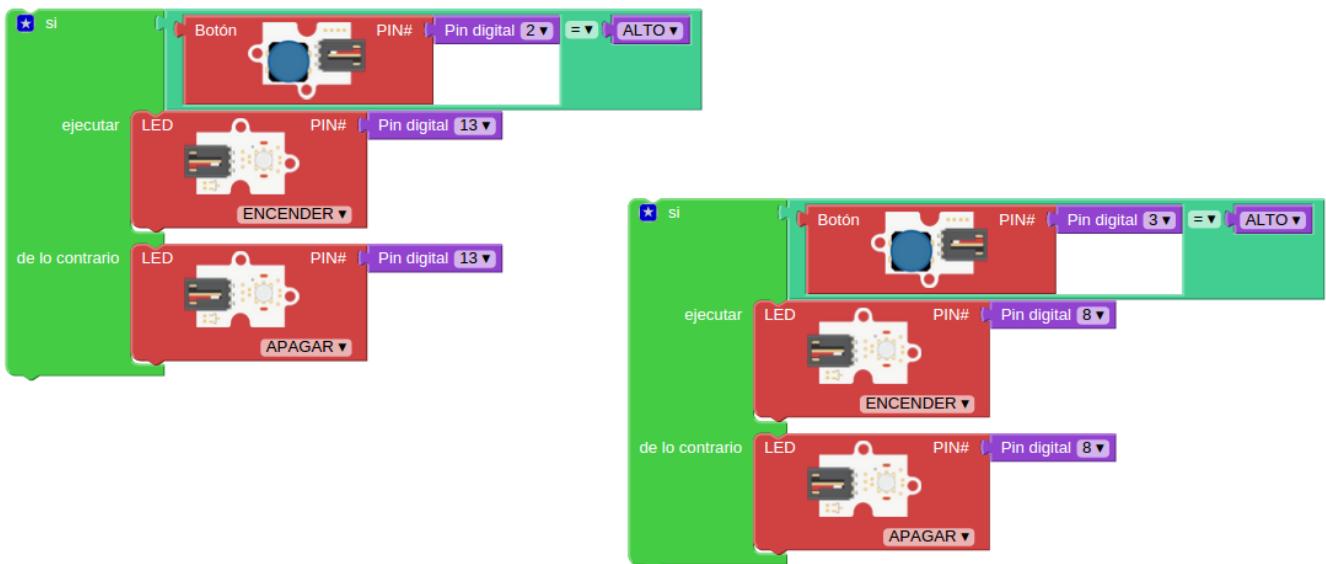
Vamos usar 2 pulsadores para mover el led que encenderemos: un pulsador hará que se encienda el led anterior, el otro hará que se encienda el siguiente.

Para ello haremos el siguiente montaje con 6 leds (con resistencias de 330 Ohmios)y 2 pulsadores (con resistencias de 10k)



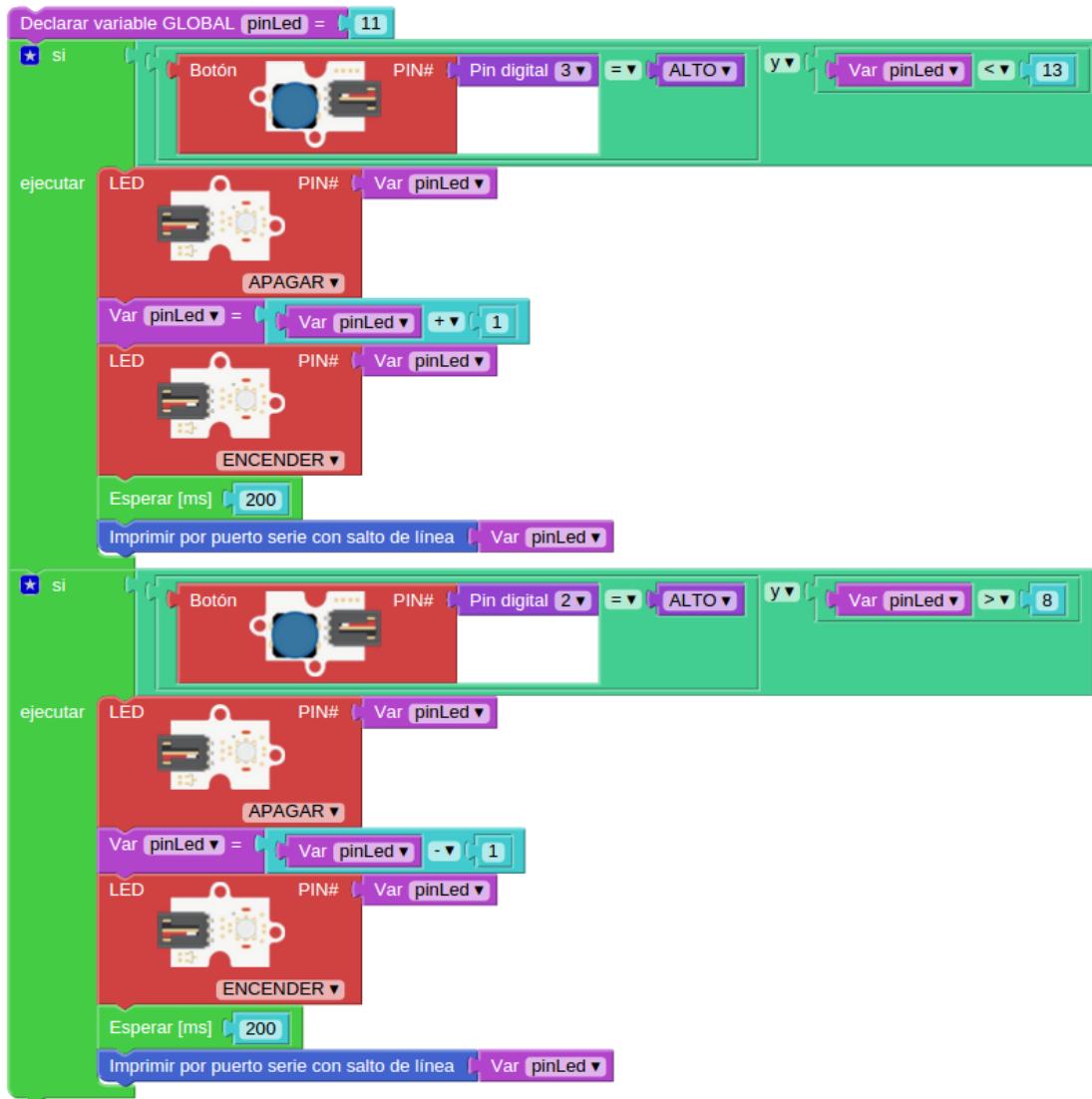
Paso 1: 2 pulsadores encienden 2 leds

Empezaremos haciendo un programa que controle 2 leds con 2 pulsadores: cada uno enciende un led



Paso 2: 2 pulsadores que irán encendiendo el led siguiente o el anterior

Utilizamos una variable que vamos incrementando con un pulsador y con otro decrementamos



(Hay que controlar que cuando lleguemos a un extremo no nos pasemos)

Se añade un retardo para evitar que se detecten varias pulsaciones.

Vemos que hay muchos bloques que se repiten, por lo que para facilitarlo definiremos funciones.

Funciones

Cuando tenemos un conjunto de instrucciones que se repiten a lo largo del código podemos hacer nuestro programa más simple creando una **Función**



Función:

Conjunto de instrucciones que empaquetamos en un bloque y que podemos llamar desde cualquier parte de nuestro código.

- * Todas las funciones tienen 1 nombre que con el que se definen
- * Una función puede devolver un valor a quien la llama o no
- * A una función le podemos pasar un argumento, una variable que usará nuestra función para realizar su cometido

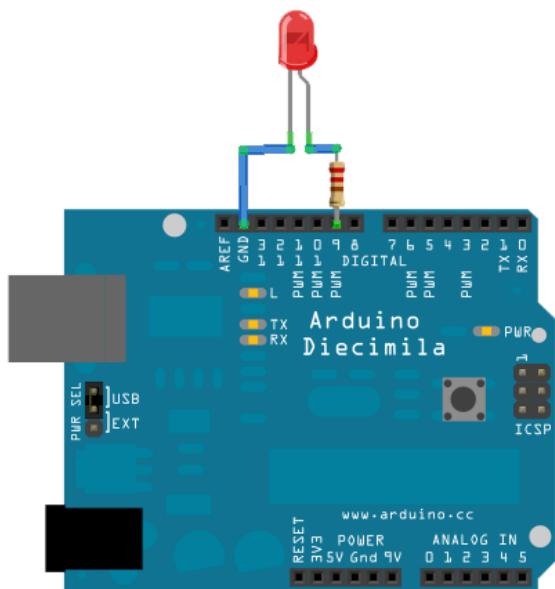
Podemos llamar a una función desde cualquier parte de nuestro código.

Escritura de valores analógicos

Usando técnicas como PWM podemos simular valores intermedios: 0 - 255

(sólo en algunos pines ~)

Como vamos a hacer que cambie de valor usaremos una variable



Si vemos el código

```

void setup()          // configuracion
{
  pinMode(9,OUTPUT); // Usaremos la patilla 5 como salida
}

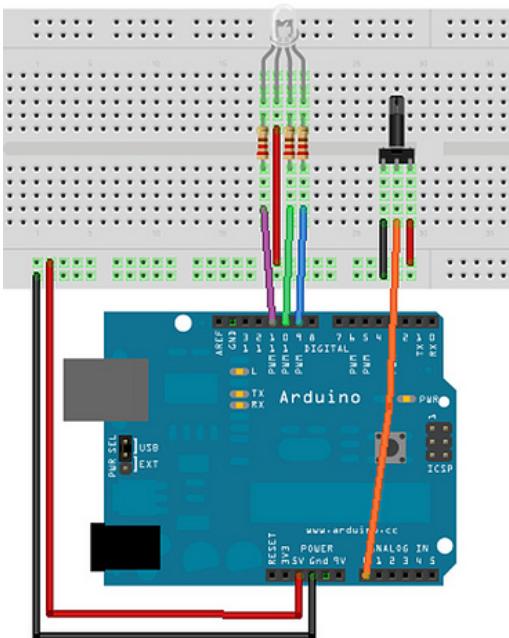
void loop()
{
  int valorSalida=0; // la variable valorSalida empieza en 0
  while (valorSalida < 256) { // Haremos el bucle hasta que llegemos a 256
    analogWrite(9,valorSalida); // pasamos el valor a la patilla 5
    delay(100); // Esperamos 0,1 segundos
  }
}

```

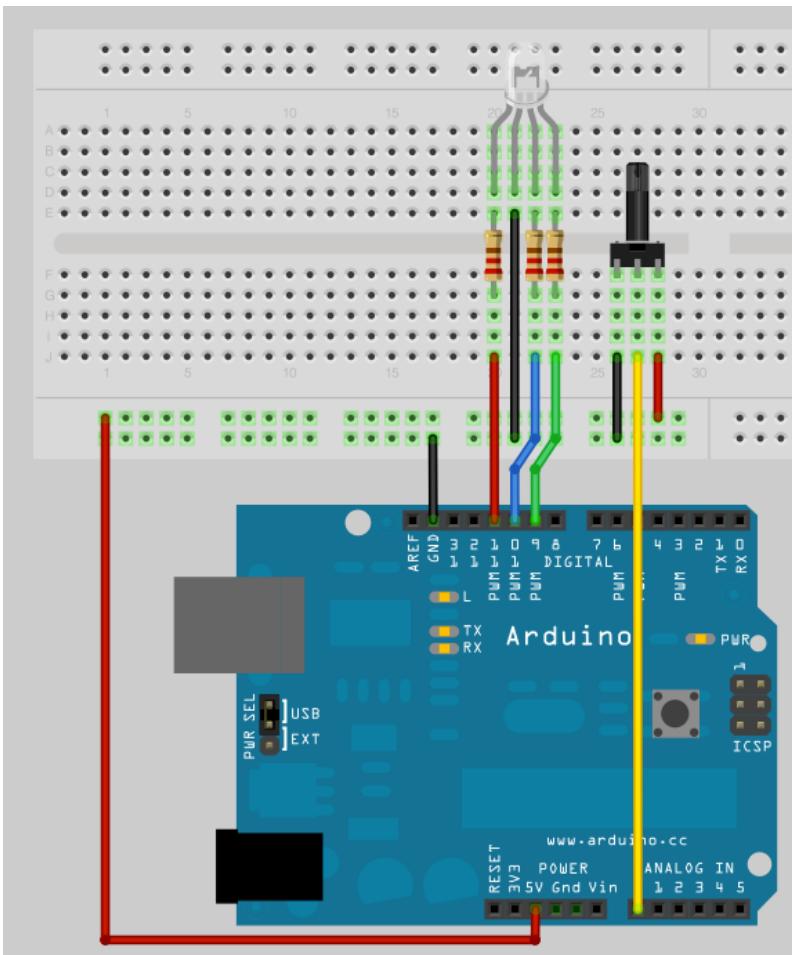
Led RGB

3 leds (Red,Green,Blue) con una de las patillas común

Positivo (Ánodo) Común

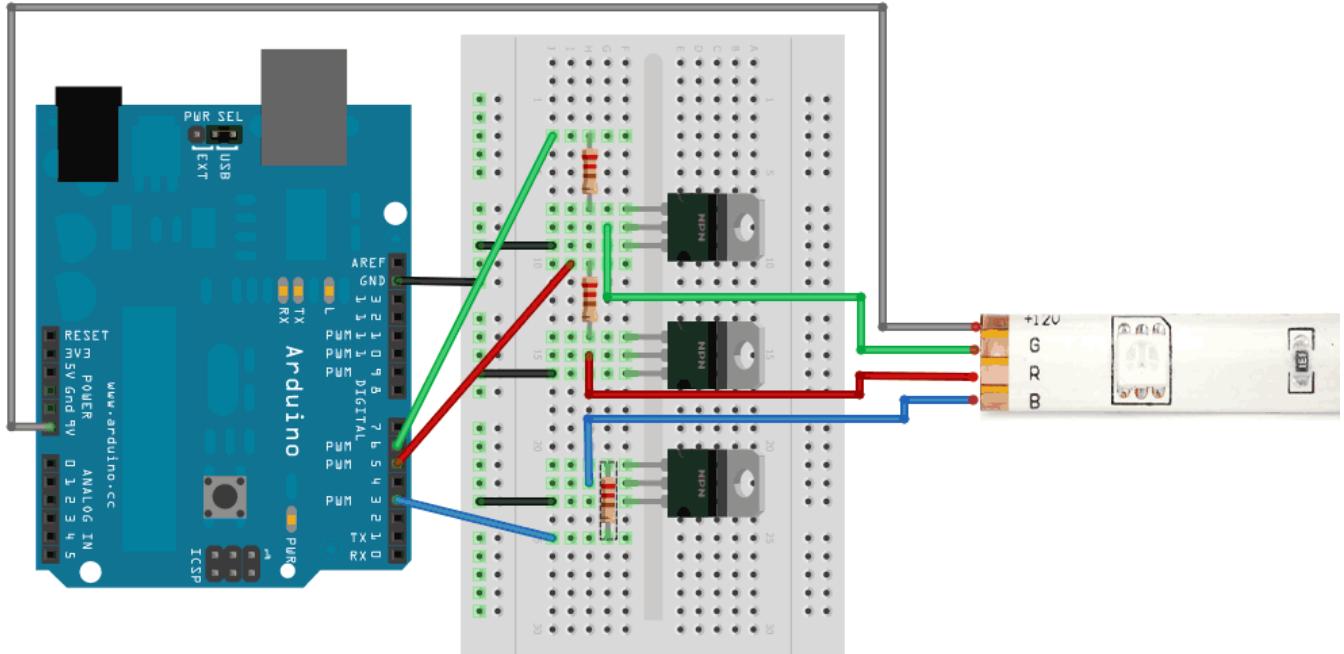


Negativo (Cátodo) Común



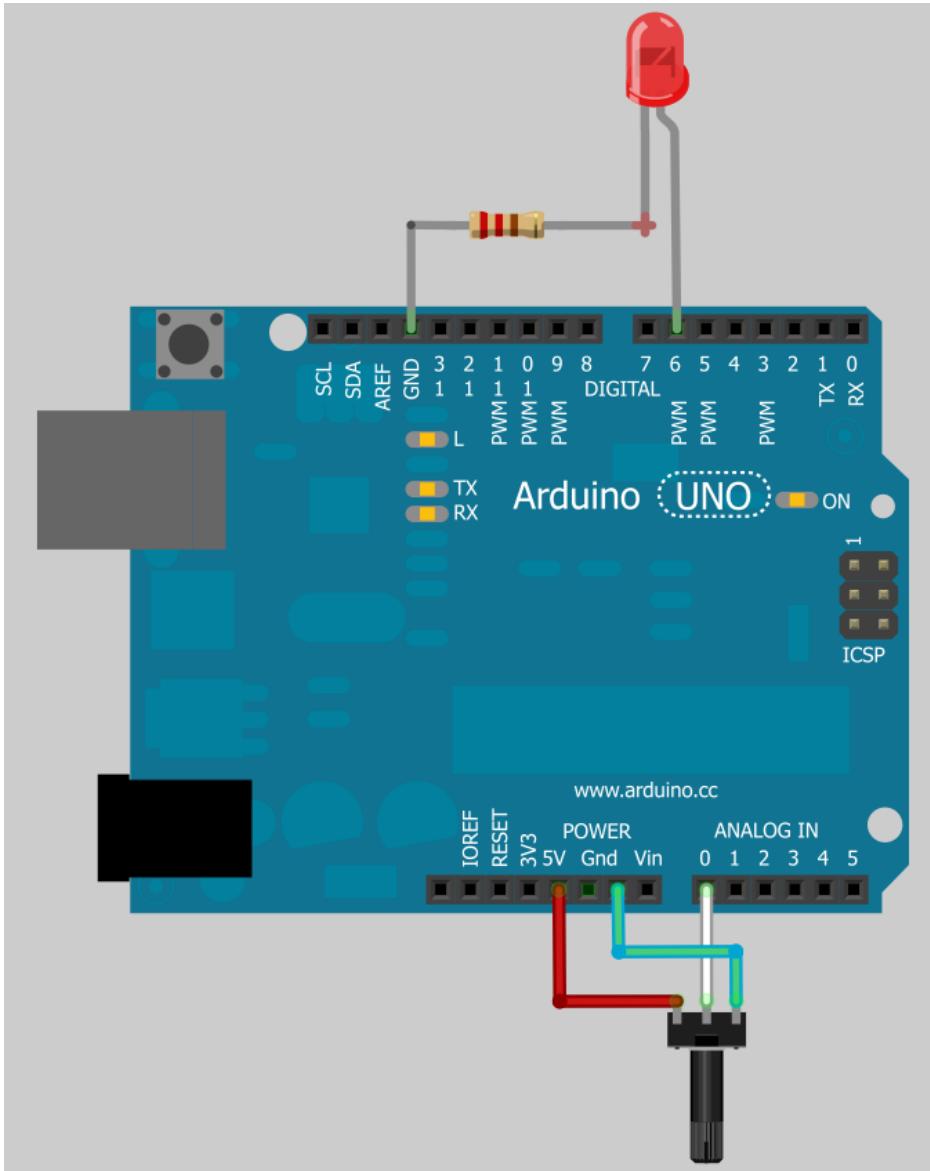
Tiras de leds: Necesitamos más potencia por lo que usaremos un transistor como amplificador.

El montaje es sencillo



[Introducción a la electrónica \(http://www.slideshare.net/javacasm/40-introduccin-a-la-electrnica\)](http://www.slideshare.net/javacasm/40-introduccin-a-la-electrnica)

Potenciómetro regulando una salida analógica



El código:

```

void setup()
{
  pinMode(5,OUTPUT);
}

void loop()
{
  int valorPotenciometro=analogRead(0);           // Leemos el valor
  int ValorSalida=map(valorPotenciometro,0,1023,0,255); // Convertimos al rango de salida
  analogWrite(5,ValorSalida);                      // Escribimos el valor en la salida
}

```

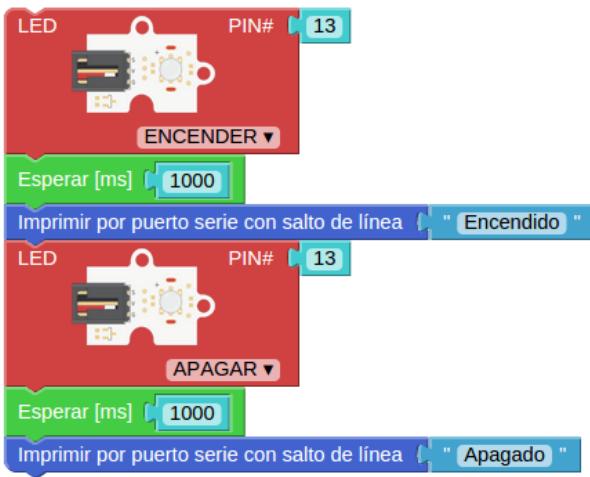
Ejercicio: usar 3 potenciómetros para controlar los colores de un led RGB

Envío de datos serie

La comunicación serie se produce via USB entre Arduino y el PC

- Detectamos el puerto
- Configuramos la velocidad
- Necesitamos un programa para ver los datos

Vamos a enviar “Encendido” y “Apagado” al PC



Números decimales

Usaremos el tipo de variable float

Ejemplo: Voltímetro

- Leemos el valor de un potenciómetro conectado a una entrada analógica (A0)
- Convertimos el valor (0-1023) a 0 - 5.0v
- Sacamos el valor por la consola serie
- Calibrados viendo los extremos y el valor intermedio 3.3V

```

const int analogInPin = A0; // Entrada analógica
int sensorValue = 0; // valor leído

void setup() {
  Serial.begin(9600);
}

void loop() {

  sensorValue = analogRead(analogInPin); // leemos el valor analógico
  float voltios=(5.0*sensorValue) /1023; // Lo convertimos
  Serial.print("sensor = ");
  Serial.print(sensorValue);
  Serial.print(" = ");
  Serial.print(voltios);
}
  
```

```
Serial.println("v");
delay(200);
}
```

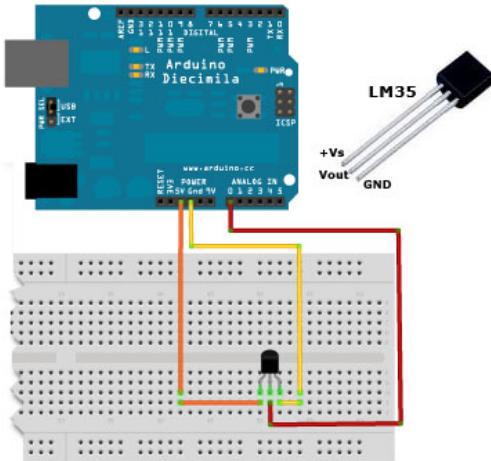
Sensores

Para los sensores tenemos que seguir los pasos

- Haremos la lectura
- Conversiones: traducimos a valores físicos (aritmética/mapeo) según el fabricante
- Calibraciones: establecemos valores de referencia

[Introducción a la electrónica \(http://www.slideshare.net/javacasm/40-introduccin-a-la-electrnica\)](http://www.slideshare.net/javacasm/40-introduccin-a-la-electrnica) [Sensores \(http://www.slideshare.net/javacasm/46-sensores\)](http://www.slideshare.net/javacasm/46-sensores)

Sensor de temperatura LM35: viene calibrado y linealizado



Usamos la fórmula del fabricante

```
temperatura = valorAnalogico*5*100/1024
```

[pinout lm35 \(/home/javacasm/Dropbox/Cursos/CEP%20Linares/Basico/materiales/resumen/imagenes/tmp36pinout.gif\)](#)

El código quedaría así:

Enviaremos el dato leído al pc con la función Serial

```

int sensorPin=A0;

void setup()
{
    Serial.begin(9600); // Configuramos la conexión
}

void loop()
{
    int sensorValue= analogRead(sensorPin); // Leemos el valor analógico
    float temperatura=(sensorValue*5*100)/1024; // float para tener decimales
    Serial.println(temperatura); // Enviamos el dato al PC
    delay(1000);
}

```

Librerías: conjunto de código empaquetado

Ejemplo: [lcd](http://arduino.cc/en/pmwiki.php?n=Reference/LiquidCrystal) (<http://arduino.cc/en/pmwiki.php?n=Reference/LiquidCrystal>) o [servo](http://arduino.cc/en/pmwiki.php?n=Reference/Servo) (<http://arduino.cc/en/pmwiki.php?n=Reference/Servo>)

Para incluir una librería en código hacemos

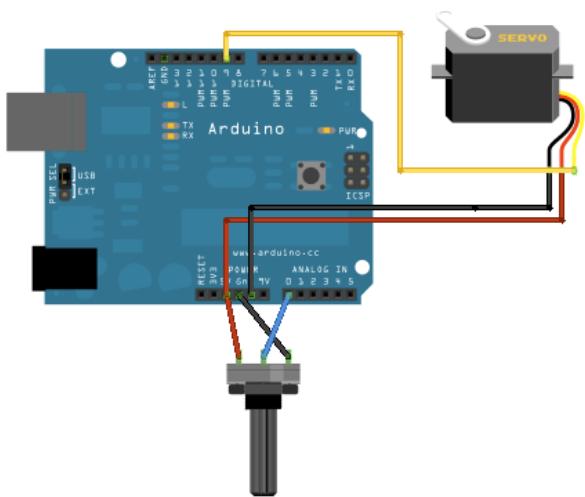
```
#include <Libreria.h>
```

Servo

Los servos son motores capaces de mantener una posición angular.

Se les dice el ángulo que deben formar

(también hay servos que pueden girar todo lo que quieran)





El código

```
#include <Servo.h> // Incluimos la librería

Servo servo; // Declaramos que vamos a usar 1 servo

void setup()
{
    servo.attach(7); // Configuramos el servo conectado al pin 7
}

void loop()
{
    int valorPotenciometro=analogRead(A0); // Leemos el potenciómetro
    int PosicionServo=map(valorPotenciometro,0,1023,0,180); // Reescalamos el valor
    servo.write(valorPotenciometro); // Le pedimos que gira hasta ese ángulo
    delay(50); // Le damos tiempo para que complete el giro
}
```

Oscilación servo

Podemos utilizar un bucle para hacer que el servo oscile entre las posiciones extremas

bitbloq

Mis proyectos Construye Explora Aprende

Batería del portátil baja
Quedan aproximadamente 19 minutos (9%)

Nuevo proyecto Abrir Guardar Verificar Cargar Más opciones ¿Necesitas ayuda?

Oscilacion Servo CEPL

Declarar variable `posicionServo = 0`

mientras Var `posicionServo < 180`

Servo PIN# Pin digital 7

Grados (0~180) Var `posicionServo`

Pausa [ms] 50

Var `posicionServo = Var posicionServo + 10`

mientras Var `posicionServo > 0`

Servo PIN# Pin digital 7

Grados (0~180) Var `posicionServo`

Pausa [ms] 50

Var `posicionServo = Var posicionServo - 10`

Octopus bloqs

Zum bloqs

Servo

LCD bloqs

Control

Lógica

Matemáticas

Texto

Comunicación

Funciones PIN

Variables

Funciones

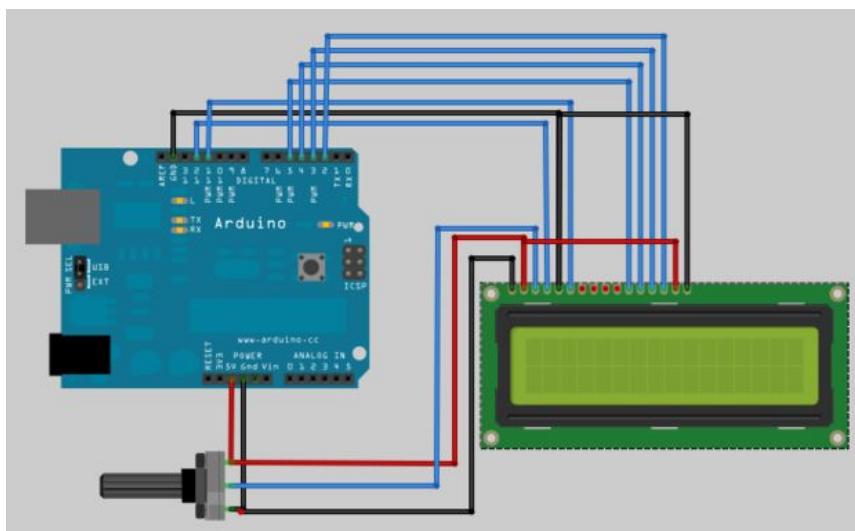
BLOQUES CÓDIGO

Historial

bitbloq.bq.com/#/workspace/save

Más sobre servos (<http://www.slideshare.net/javacasm/arduino-prctico-servos>)

LCD



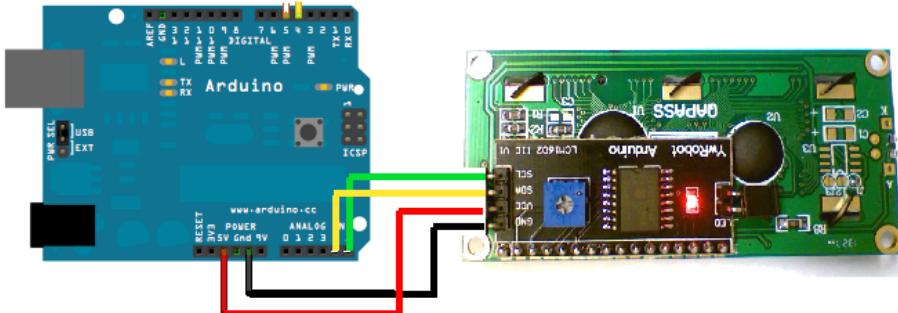
Existen varias librerías:

- [Librería LCD MF](https://bitbucket.org/fmalpartida/new-liquidcrystal/wiki/Home) (<https://bitbucket.org/fmalpartida/new-liquidcrystal/wiki/Home>)
- [Ejemplos lcd](http://arduino-info.wikispaces.com/LCD-Blue-I2C#V3) (<http://arduino-info.wikispaces.com/LCD-Blue-I2C#V3>)
- [Ejemplo bq](http://diwo.bq.com/programando-lcd/) (<http://diwo.bq.com/programando-lcd/>)

Usaremos lcd I2C

- Descargamos de su [origen](http://www.4tronix.co.uk/arduino/sketches/LiquidCrystal_V1.2.1.zip) (http://www.4tronix.co.uk/arduino/sketches/LiquidCrystal_V1.2.1.zip)
- Descomprimimos en la carpeta **arduino/libraries**

Montaje



Código

```
#include <Wire.h>
#include <LiquidCrystal.h>

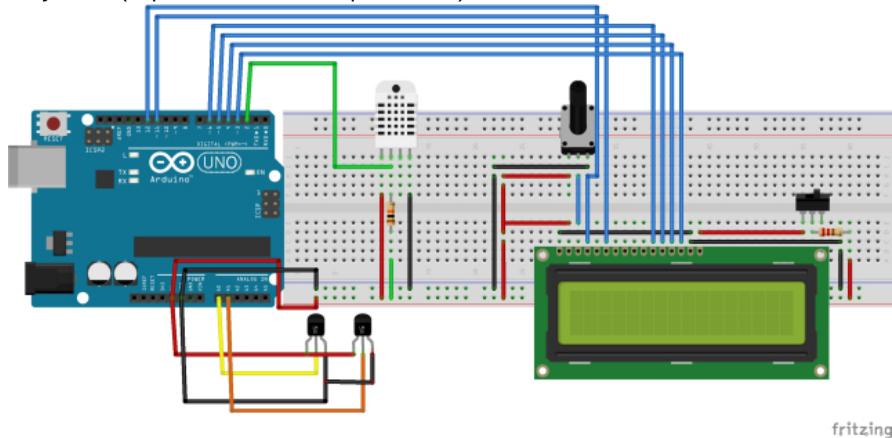
LiquidCrystal lcd(0x27); // El fabricante nos debe decir la dirección

void setup()
{
  lcd.begin(16, 2); //Geometria del lcd
  lcd.clear();
}

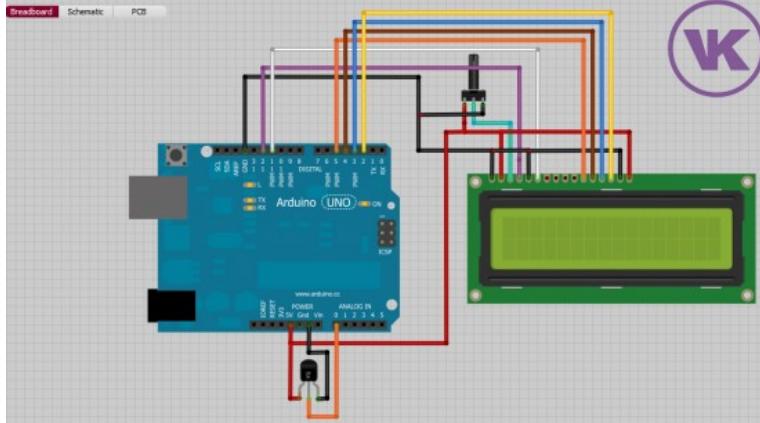
void loop()
{
  lcd.setCursor(0,0); // Nos movemos a la posición
  lcd.print("Hola Mundo"); // Mostramos un texto
}
```

Proyecto: termostato configurable y que activa un relé

Proyecto 1 (<https://arduinolab.wordpress.com/>)



[Proyecto 2 \(http://www.electroschematics.com/8998/arduino-temperature-controlled-relay/\)](http://www.electroschematics.com/8998/arduino-temperature-controlled-relay/)



Veamos los componentes:

- Sensor lm35 conectado a A0
- Potenciómetro conectado a A1
- Relé conectado a D7
- LCD conectado a A4 y A5

Programa

Comparamos el valor leido del potenciómetro con el leído del potenciómetro.

Si este es mayor activamos el relé

Mostramos en el lcd la temperatura actual

¿Dónde comprar?

Ante todo hay que mirar lo que se compra y la documentación e información que se incluye.

Españolas

[Electan \(http://www.electan.com/\)](http://www.electan.com/)

[Cooking Hacks \(http://www.cooking-hacks.com/\)](http://www.cooking-hacks.com/)

[BricogEEK \(http://tienda.bricogEEK.com/\)](http://tienda.bricogEEK.com/)

[Bq \(http://www.bq.com/es/productos/kit-robotica.html\)](http://www.bq.com/es/productos/kit-robotica.html)

Internacionales

[Sparkfun \(https://www.sparkfun.com/\)](https://www.sparkfun.com/)

[Adafruit \(http://www.adafruit.com/\)](http://www.adafruit.com/)

[SeeedStudio \(http://www.seeedstudio.com/\)](http://www.seeedstudio.com/)

Internacionales baratas

[ElecFreaks \(http://www.elecFreaks.com/\)](http://www.elecFreaks.com/)

[EletroDragon \(http://www.electrodragon.com/\)](http://www.electrodragon.com/)

Baratas (bazares)

[DX \(<http://www.dx.com/s/arduino>\)](http://www.dx.com/s/arduino)

Agradecimientos:

[Arduino \(<http://arduino.cc>\)](http://arduino.cc)

[Adafruit \(<http://adafruit.com>\)](http://adafruit.com)

[Sparkfun \(<http://sparkfun.com>\)](http://sparkfun.com)

[wikipedia \(<http://es.wikipedia.org>\)](http://es.wikipedia.org)

[José Pujol \(<https://tecnopujol.wordpress.com>\)](https://tecnopujol.wordpress.com)