Bibliotecas

Prof. Dr. Roberto Kenji Hiramatsu Prof. Dr. João Henrique Correia Pimentel

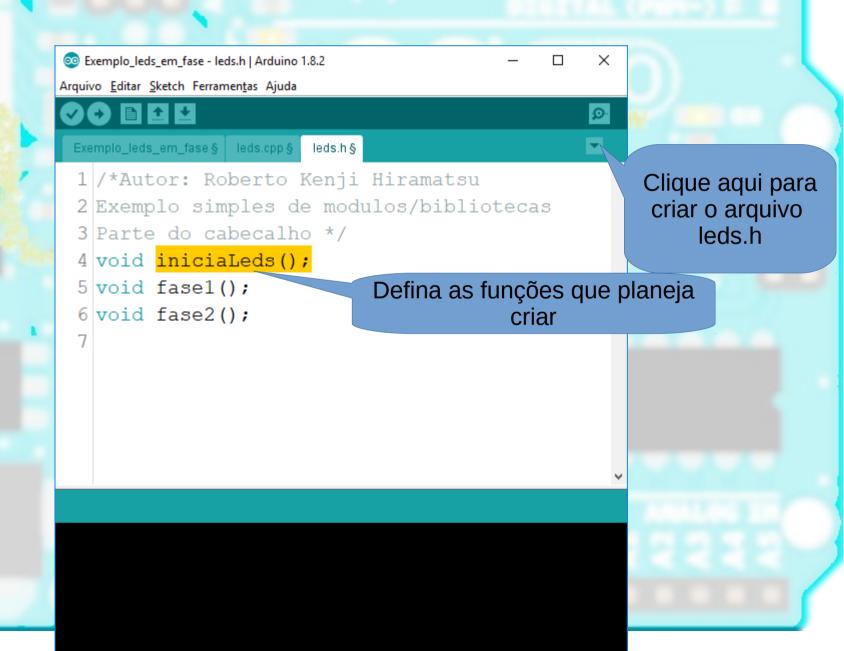
- Bibliotecas
 - Crie o cabeçalho da biblioteca
 - Implemente as funções vazias com implementações mínimas
 - Usando a bib<mark>liot</mark>eca leds no programa
 - Completando a implementação
 - Exercício separando as fase do semáforo
- AVR libc no Arduino UNO R3 Biblioteca na plataforma
 - Um exemplo com operações matemáticas
- Incluindo bibliotecas
 - Instalando biblioteca de arquivo zip
 - Análise os exemplos da biblioteca instalada
 - Onde fica a instalação da biblioteca
 - O exemplo de blink da biblioteca Timer
- Abstraindo conceito de classe/objeto

Bibliotecas

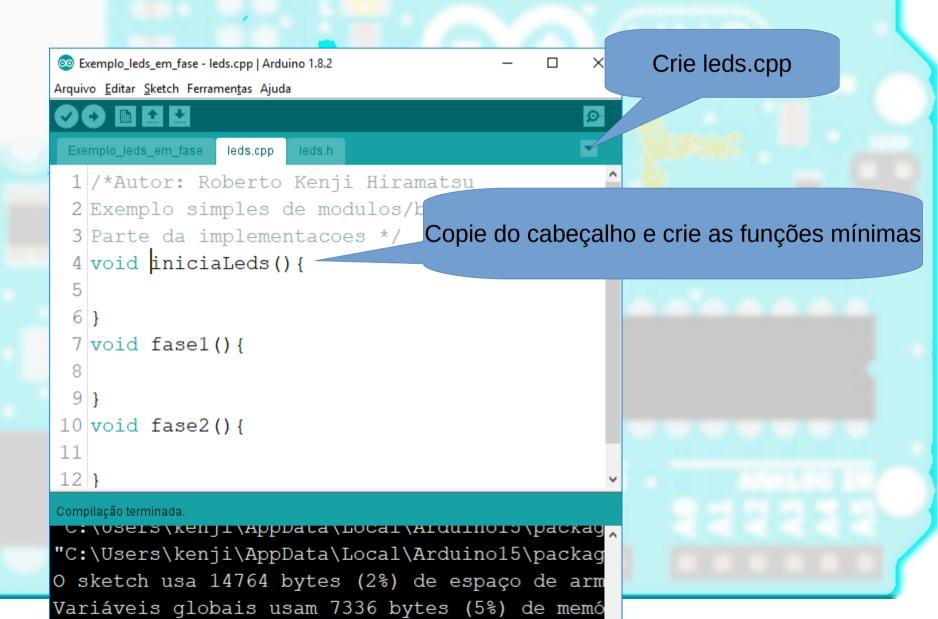
- São coleções de definições de tipos, constantes, macros, funções e classes definidas
- Existem as bibliotecas definidas na linguagem e que são incluídas junto a plataforma do microcontrolador.
- Bibliotecas fornecidas como contribuições da comunidade
- Uso de diretivas #include para incluir no programa/firmware.

_

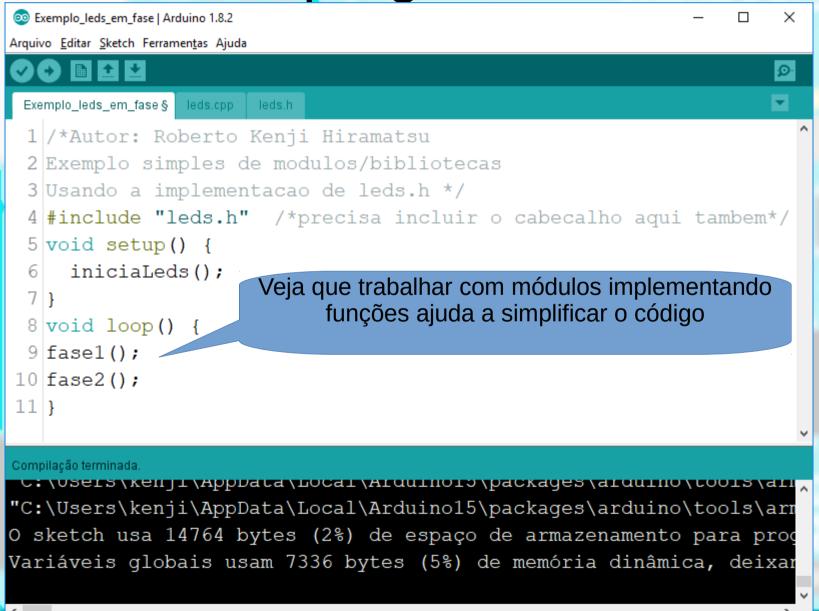
Crie o cabeçalho da biblioteca



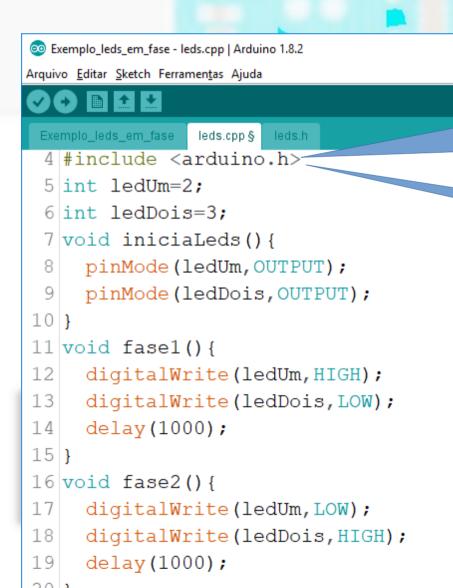
Implemente as funções vazias com implementações mínimas



Usando a biblioteca leds no programa



Completando a implementação



A biblioteca arduino.h é sempre necessária quando vai trabalhar com tipos e funções definidas na plataforma

×

O que acontece quando não incluímos?

Exercício separando as fase do semáforo

- Usando o exemplo do semáforo para pedestre tente subdividir os eventos de acionamento das luzes em funções específicas:
 - Inicial: luz verde na avenida + luz vermelha no pedestre
 - Fase 1: luz amarela na avenida + luz vermelha no pedestre
 - Fase 2: luz vermelha na avenida + luz verde no usuário
 - Fase 3: luz vermelha na avenida + luz vermelha piscante no pedestre
- Considere as fases 1, 2 e 3 podem ser configuradas com tempo

AVR libc no Arduino UNO R3 Riblioteca na nlataforma Seguro https://www.nongnu.org/avr-libc/user-manual/modules.html

<alloca.h>: Allocate space in the stack

<assert.h>: Diagnostics

<ctype.h>: Character Operations

<errno.h>: System Errors

<inttypes.h>: Integer Type conversions

<math.h>: Mathematics

<setimp.h>: Non-local goto

<stdint.h>: Standard Integer Types

<stdio.h>: Standard IO facilities

<stdlib.h>: General utilities

<string.h>: Strings

<time.h>: Time

<avr/boot.h>: Bootloader Support Utilities

<avr/cpufunc.h>: Special AVR CPU functions

<avr/eeprom.h>: EEPROM handling

<avr/fuse.h>: Fuse Support

<avr/interrupt.h>: Interrupts

<avr/io.h>: AVR device-specific IO definitions

<avr/lock.h>: Lockbit Support

<avr/pgmspace.h>: Program Space Utilities

<avr/power.h>: Power Reduction Management

▼ <avr/sfr defs.h>: Special function registers

Additional notes from <avr/sfr defs.h>

<avr/signature.h>: Signature Support

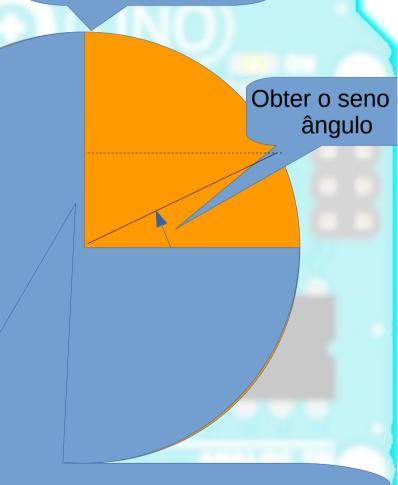
<avr/sleep.h>: Power Management and Sleep Modes

<avr/version.h>: avr-libc version macros

Um exemplo com operações matemáticas

- Operações matemáticas podem ser encontradas em math.h
 - As operações trigonométricas usam radianos então precisam tratamento em função da constante pi definida na como M PI em math.h
 - No Uno R3 de 8bits
 - float = double
 - Se precisar precisar rapidez de processamento use tabelas de busca

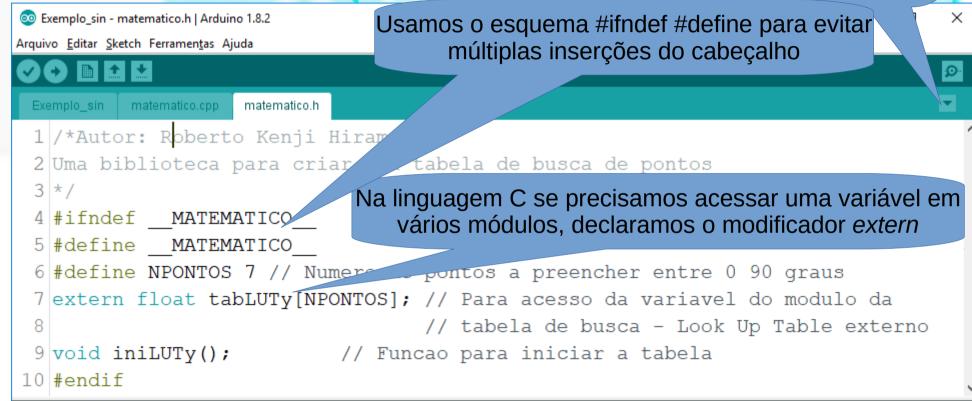
Circunferência = 2*pi



Vamos criar uma tabela de pontos calculados para o seno entre 0 e 90 graus.

Exemplo para operações matemáticas

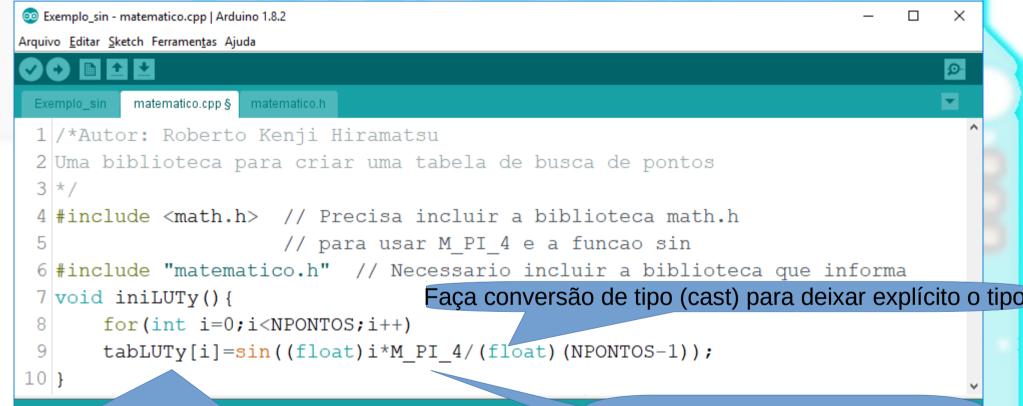
Clique aqui para criar o arquivo matematico.h



Compilação terminada.

C:\users\kenji\AppData\Local\Arduinois\packages\arduino\toois\arm-none-eabi-go "C:\Users\kenji\AppData\Local\Arduino15\packages\arduino\tools\arm-none-eabi-go O sketch usa 24208 bytes (4%) de espaço de armazenamento para programas. O máxi Variáveis globais usam 7368 bytes (5%) de memória dinâmica, deixando 123704 byt

Implementa inicialização

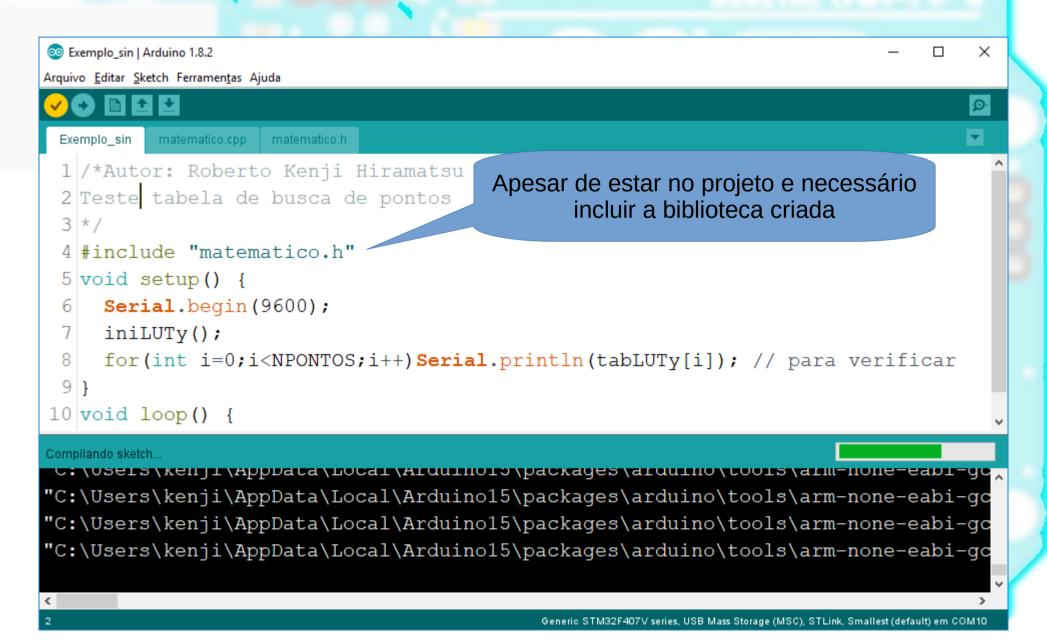


A criação de tabela de buscas permite uma recuperação rápida da informação, pois processamento de ponto flutuante e "custoso" para uC. Criar tabelas de busca são interessantes para realizar conversões entre processamentos de entrada no uC e uma saída como o caso de controle de velocidade de motor em relação a carga do motor

Abra a biblioteca correspondente para ver as constantes e funções

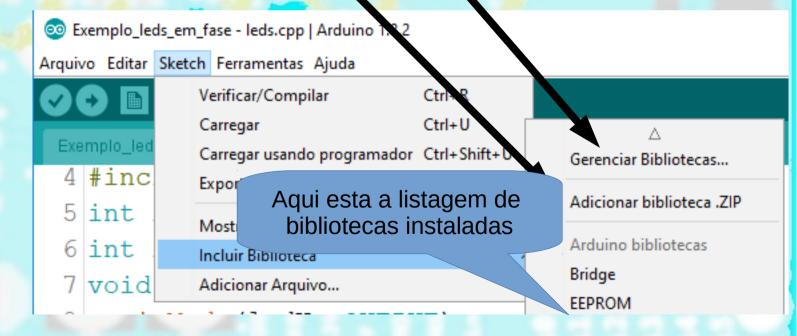
407V series, USB Mass Storage (MSC), STLink, Smallest (default) em COM10

Testando a biblioteca de usuário criada



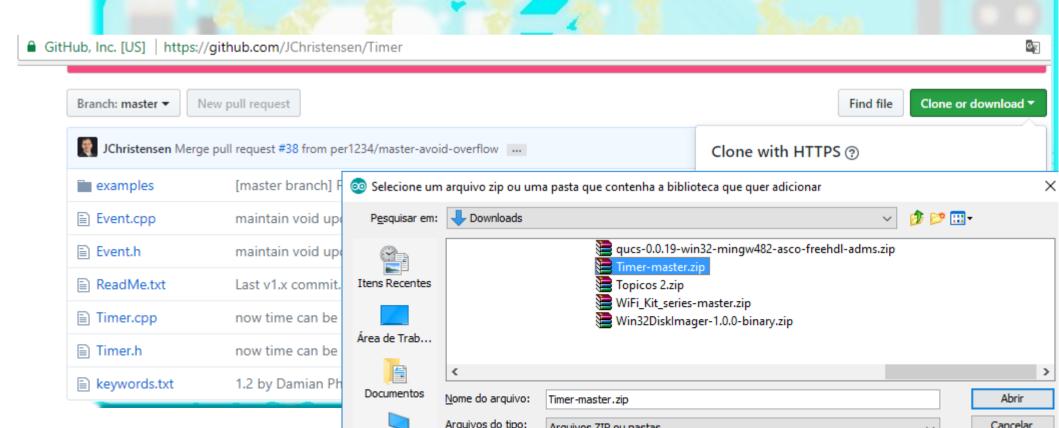
Incluindo bibliotecas

- Duas formas:
 - Disponíveis no gerenciador de bibliotecas
 - In<mark>seri</mark>do v<mark>ia arquivo zipado </mark>

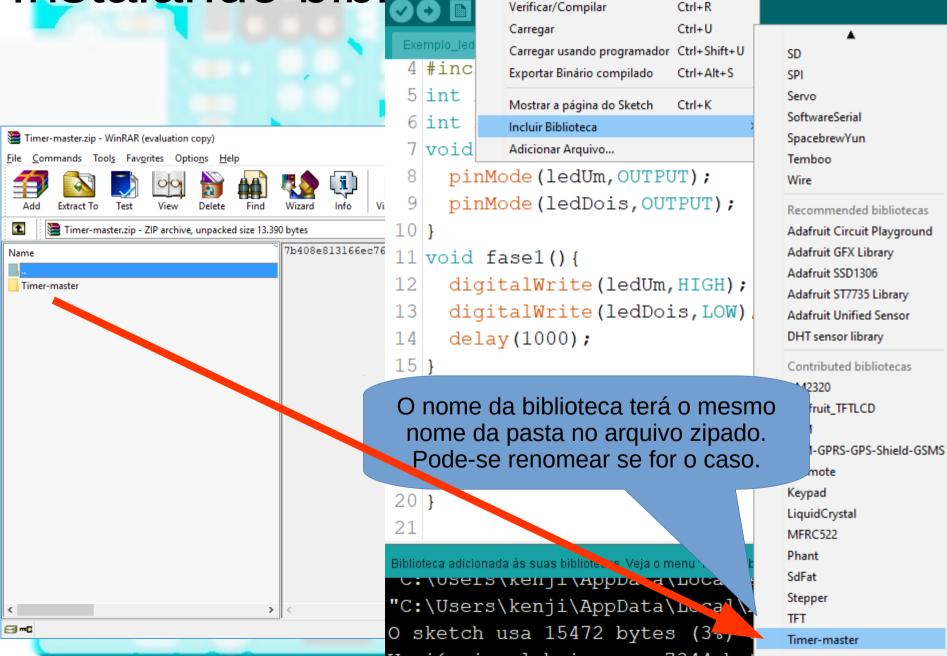


Incluindo um exemplo de biblioteca

- Carregando biblioteca de timer
 - Baixe do site: https://github.com/JChristensen/Timer
 - Adicione a biblioteca por meio de arquivo zip.

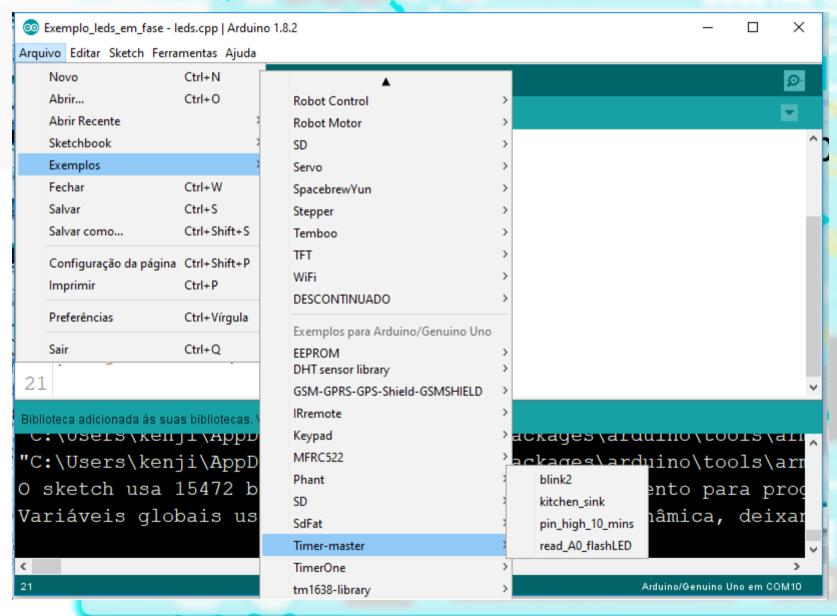


nstalando bib Arquivo Editar Sketch Ferramentas Ajuda



Exemplo_leds_em_fase - leds.cpp | Arduino 1.8.2

Análise os exemplos da biblioteca instalada



Onde fica a instalação da biblioteca

- Se necessário, inspecione a biblioteca.
- > Este Computador > Documentos > Arduino > libraries > Timer-master >

```
Search Markers Folding View Utilities Macros Plugins
                                    □ Timer.h (%USERPROFILE%\Documents\Arduino\libraries\Timer-master\)
                                             Nome da classe – pode ser visto como
#define TIMER NOT AN EVENT (-2)
                                                    definição de tipo de variável
#define NO TIMER AVAILABLE (-1)
34 class Timer
                                                                  Métodos na classe – visto como
27 public:
                                                                       funções de uma classe
    Timer (void);
    int8 t every (unsigned long period, void (*callback) (void));
    int8 t every (unsigned long period, void (*callback) (void), int repeat ant);
    int8 t after (unsigned long duration, void (*callback) (void));
   int8 t oscillate (uint8 t pin, unsigned long perio int8 t startingValue);
    int8 t oscillate (uint8 t pin, unsigned long period
                                                             startingValue, int repeatCount);
                                             O parâmetro callback é o nome de uma função
                                          do tipo void <nome_função>() que é implementada
     * This method will generate a pulse of
     * call of this method and lasting for
                                                              pelo programador
    int8 t pulse (uint8 t pin, unsigned long period, uint8 t startingValue);
```

O exemplo de blink da biblioteca Timer

🥯 blink2 | Arduino 1.8.2

```
Arquivo Editar Sketch Ferramentas Ajuda
                                        //http://github.com/JChristensen/Timer
9 #include "Timer.h"
10 const int LED1 = 8;
                                        //connect one LED to this pin (with appropriate current-limiting resist
11 const int LED2 = 9:
                                        //connect another LED to this pin (don't forget the resistor)
12 const unsigned long PERIOD1 = 1000;
                                        //one second
13 const unsigned long PERIOD2 = 10000;
                                        //ten seconds
14 Timer t:
                                    Objeto instanciado de Timer. Normalmente para dispositivos
15 void setup (void) {
                                                   Somente instanciamos uma vez
16
      pinMode(LED1, OUTPUT);
                               Simplifica um pouco tratamento de acesso de variáveis em módulos
      pinMode(LED2, OUTPUT);
17
18
      t.oscillate (LED1, PERIOD1, HIGH);
19
      t.oscillate (LED2 PERIOD2, HIGH)
                                        O método de um objeto é acessado usando . (ponto) entre
20 }
                                                       o nome do objeto e seu método
21 void loop (void) {
      t.update();
22
23 }
                                            Permite opera de forma independente vários leds com
24
                                                           período definido e diferente.
```

Abstraindo conceito de classe/objeto

Classe → Ser humano

Objeto → Pedro, Maria, João, José, Ana, Julio Paula



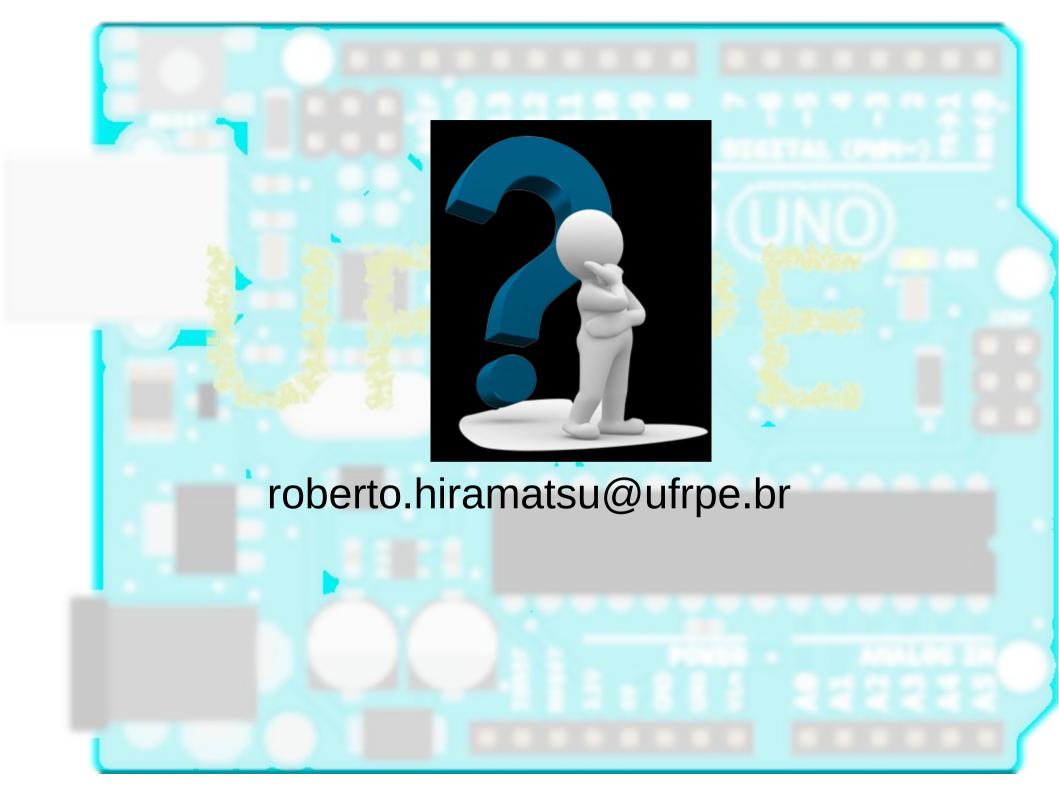
Dados → nome,cor, sexo, altura, idade Variáveis na classe Pedro.nome Maria.altura Ações → Saltar, correr, carregar Métodos na classe







José salta José corre José carrega Jose.salta()
Jose.corre()
Jose.carrega()



Analisando o objeto do sensor DTH11

```
• #include "DHT.h"
                                                                              if (isnan(h) || isnan(t) || isnan(f)) {

    #define DHTPIN 2

                     // what digital pin we're connected to
                                                                            Serial.println("Failed to read from DHT sensor!");

    // Uncomment whatever type you're using!

                                                                            return:

    //#define DHTT\

                          DHT dht(DHTPIN, DHTTYPE);

    #define DHTTY

                                                                                     e heat index in Fahrenheit (the default)

    //#define DHTT`

                                                                           ποαι τιπ - dht.computeHeatIndex(f, h);
• DHT dht(DHTPIN, DHTTYPE);
                                                                           // Compute heat index in Celsius (isFahreheit = false)
void setup() {
                                                                           float hic = \frac{dht.computeHeatIndex}{t, h, false};
  Serial.begin(9600);
   Serial.println("DHTxx test!");
                                                                           Serial.print("Humidity: ");
  dht.begin();
                                                                           Serial.print(h);
                                                                           Serial.print(" %\t");
void loop() {
                                                                           Serial.print("Temperature: ");
  // Wait a few seconds between measurements.
                                                                           Serial.print(t):
  Delay(2000);
                                                                                       t(" *C ");

    // Reading tempera

                              float h = dht.readHumidity();
                                                                                       (f);
// Sensor readings n
sensor)
                                                                                       :(" *F\t");
float h = dht.readHumidity();
                                                                           Serial.print("Heat index: ");
// Read temperature as Celsius (the default)
                                                                           Serial.print(hic);
float t = dht.readTemperature();
                                                                           Serial.print(" *C ");

    // Read temperature as Fahrenheit (isFahrenheit = true)

                                                                           Serial.print(hif);
float f = dht.readTemperature(true);
                                                                           Serial.println(" *F");
// Check if any reads failed and exit early (to try again).
```