



TALLER DE ROBÓTICA CON ARDUINO

WHILE

```
while (condición) {  
    // instrucción(es)  
}
```

```
var = 0;  
while (var < 200) {  
    // hacer algo repetitivo 200 veces  
    var++;  
}
```

»»»» while

DO WHILE

La condición se prueba al final del bucle, por lo que el bucle siempre se ejecutará al menos una vez.

```
do {  
    // instrucción(es)  
} while (condición);
```

```
int x = 0;  
do {  
    delay(50);           // esperar a que los sensores se estabilicen  
    x = readSensors(); // leer los sensores  
} while (x < 100);
```

»»»» do...while

FOR

```
for (inicialización; condición; incremento) {  
    // instrucción(es);  
}
```

```
for (int i = 0; i <= 255; i++) {  
    analogWrite(6, i);  
    delay(10);  
}
```

»»»» for

BREAK

break se usa para salir de un bucle **for**, **while** o **do... while**, omitiendo la condición. También se utiliza para salir de una estructura **switch case**.

```
int disparo = 40;
for (int x = 0; x < 255; x++) {
    analogWrite(PWMpin, x);
    sensor = analogRead(sensorPin);
    if (sensor > disparo) {
        x = 0;
        break;
    }
    delay(50);
}
```

»»»» break

CONTINUE

continue omite el resto de la iteración actual de un bucle (**for**, **while** o **do... while**). Continúa verificando la expresión condicional del bucle y procediendo con las iteraciones posteriores.

```
for (int x = 0; x <= 255; x++) {  
    if (x > 40 && x < 120) { // omite un rango de valores  
        continue;  
    }  
    analogWrite(PWMPin, x);  
    delay(50);  
}
```

»»»» continue

CRÉDITOS

Lucas Martín Treser

lmtreser@gmail.com – www.automatismos-mdq.com.ar



**Atribución-NoComercial 4.0
Internacional (CC BY-NC 4.0)**