Guia de Referência Rápida Arduino

Estrutura principal

```
void setup() {
   // roda uma vez na inicialização
}
void loop() {
   // roda repetidamente
}
```

Estruturas de controle

```
if (condicao) {
     // condição true
}else{
     // condição false
for (int i = 0; i < 10; i++) {
     // alguma coisa
}
while (condicao) {
     // executa enquanto condição true
switch (variavel) {
     case 1:
          // caso variável igual a 1
          break;
     case 2:
          // caso variável igual a 2
          break;
     default:
          // caso não cair em um dos anteriores
}
do {
    // executa ao menos uma vez e
    // depois se condição true
} while (condicao);
```

Constantes

HIGH e LOW

INPUT e OUTPUT

true e false

Comentários

```
// uma linha
/* várias
linhas */
```

I/O Digital

```
pinMode(pino, INPUT ou OUTPUT); // define um pino como entrada ou saída
digitalWrite(pino, HIGH ou LOW); // para pinos setados como OUTPUT
digitalRead(pino); // para pinos setados como INPUT, retorna HIGH ou LOW
```

I/O Analógico

```
analogReference(modo); /* modo pode ser DEFAULT, INTERNAL(1.1v),
INTERNAL1V1(mega), INTERNAL2V56(mega) e EXTERNAL(0 a 5v do AREF)*/
analogRead(pino); // retorna um valor entre 0 e 1023 (0 a 5v) do pino lido
analogWrite(pino, 0 a 255); // gera uma onda que simula uma saída analógica
```

I/O Avançado

```
tone(pino, frequencia); usa a saída PWM para gerar
uma onda na frequência especificada
tone(pino, frequencia, duração); // mesmo que o acima,
porém com a duração em ms
noTone(pino); // interrompe a execução dos comandos acima
pulseIn(pino, valor); /* lê a duração entre o pulso do
valor em microsegundos valor pode ser HIGH ou LOW */
pulseIn(pino, valor, timeout); //mesmo que o acima,
porém com timeout de microsegundos
```

Serial

```
Serial.begin(9600); //inicializa a serial
Serial.print(dados); //envia dados pela serial
Serial.println(dados); //mesmo que acima, mas
com uma quebra de linha
Serial.available(); //true se existem dados a serem lidos
Serial.read(); //lê valores da serial
Serial.parseFloat(); //lê o primeiro float válido da serial
Serial.parseInt(); //lê o primeiro inteiro válido da serial
```

Tempo

```
milis() // quantos milisegundos desde que ligou
micros() // quandos microsegundos desde que ligou
delay(milissegundos) // interrompe o programa por 'x' milisegundos
delayMicroseconds(microsegundos) // interrompe o programa por 'x'
microsegundos
```

Randômicos

```
randomSeed(semente); //inicializa o gerador de números randômicos
random(max); //gera um número entre 0 e max
random(min, max); //gera um número entre min e max
```

Tipos de dados

Tipo	Valores	Tamanho
boolean	true ou false	8 bit
byte	0 to 255	8 bit
char	-128 até 127	8 bit
unsigned char	0 a 255	8 bit
word	0 to 65535	16 bit
int / short	-32,768 to 32,767	16 bit
unsigned int	0 to 65,535	16 bit
long	-2,147,483,648 até	32 bit
	2,147,483,647	
unsigned long	0 to 4,294,967,295	32 bit
float / double	-3.4028235E38 até	32 bit
	3.4028235E38	
string	array de char	8 bit x tamanho

Matemática

```
min(x, y); //retorna o menor
max(x, y); //retorna o maior
abs(x); //retorna o valor absoluto
pow(base, expoente); //calcula potência
sqrt(x); // calcula a raiz quadrada
sin(radiano); //calcula o seno do ângulo
cos(radiano); //calcula o cosseno do ângulo
tan(radiano); //calcula a tangente do ângulo
constrain(x, a, b); /* retorna x se x entre a e b,
retorna a se x < a ou b se x > b */
map(valor, doMenor, doMaior, paraMenor, paraMaior);
//remapeia valor 'doX' para 'paraX'
```

IRQs externas

```
attachInterrupt(irq, função, modo);
/* irq pode ser 0 ou 1 (pino 2 ou 3 no Uno),
função é o nome da função a ser chamada e
modo pode ser CHANGE, RISING, FALLING, LOW ou HIGH(Mega) */
detachInterrupt(irq); //desativa uma irq setada
noInterrupts(); //pausa as IRQs
interrupts(); //continua as IRQs
```

Outros

```
#define ledPin 3 //cria variáveis usadas em tempo de
compilação
#include <avr/pgmspace.h> //inclui uma lib
```