

ARDUINO INTERMEDIO

Miguel Angel Ruiz Gálvez

Visita: miguelo.me

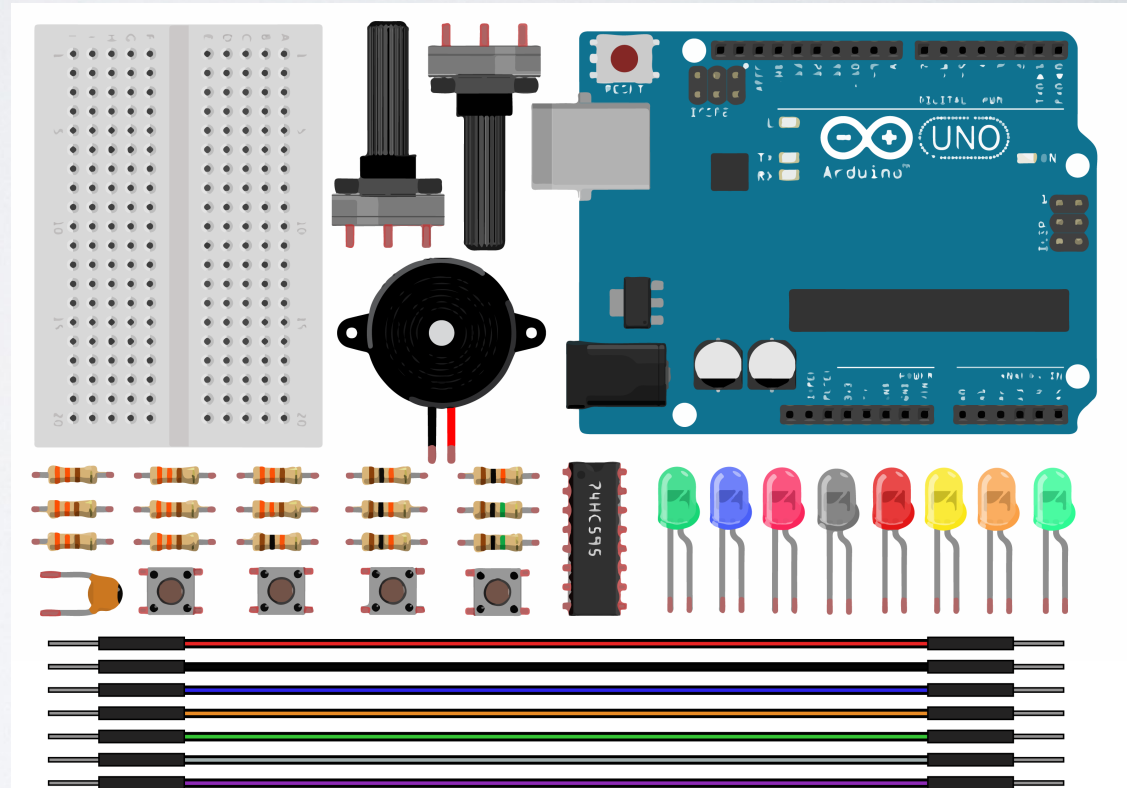
Material en: <http://goo.gl/UO3xix>

SOMEFI

Este documento está licenciado bajo la Licencia Creative Commons Atribución-NoComercial-CompartirIgual 4.0 Internacional. Para ver una copia de esta licencia, visita <http://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/4.0/>.

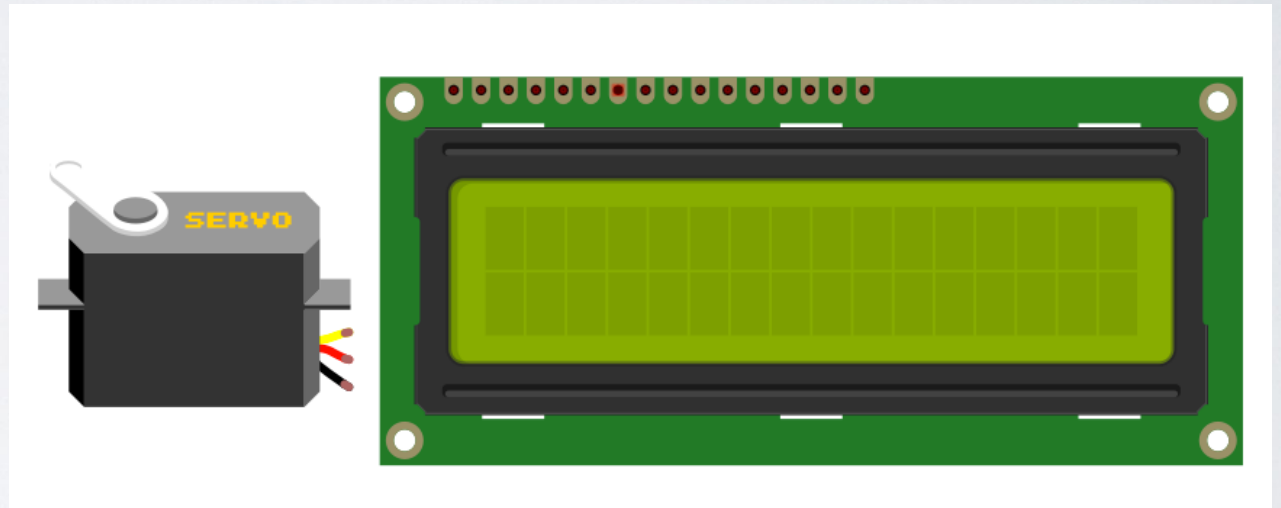
MATERIAL A UTILIZAR

- Tarjeta de desarrollo Arduino UNO y cable.
- 1 Protoboard
- 8 LED's
- 8 Resistencias de $300\ \Omega$, $\frac{1}{4}$ [W]
- 4 Pushbuttons
- 4 Resistencias de $10\ \text{k}\Omega$, $\frac{1}{4}$ [W]
- 2 Resistencia de $10\ \text{M}\Omega$, $\frac{1}{4}$ [W]
- 2 Potenciómetros de $10\ \text{k}\Omega$, $\frac{1}{4}$ [W]
- 1 Capacitor cerámico de 100 pf
- 1 Buzzer
- 1 74HC595
- 1 Cable Caimán-Caimán
- 1 Pedaso de papel aluminio de cocina
- 20 Jumpers



MATERIAL ADICIONAL

- | Servomotor
- | Pantalla LCD



REFERENCIA DE ADC

`analogReference(tipo);`

valor máximo = $1024 - 0 = 2^{10} = V_{ref}$
Medición mínima(mV) = $V_{ref} / (2^{10})$

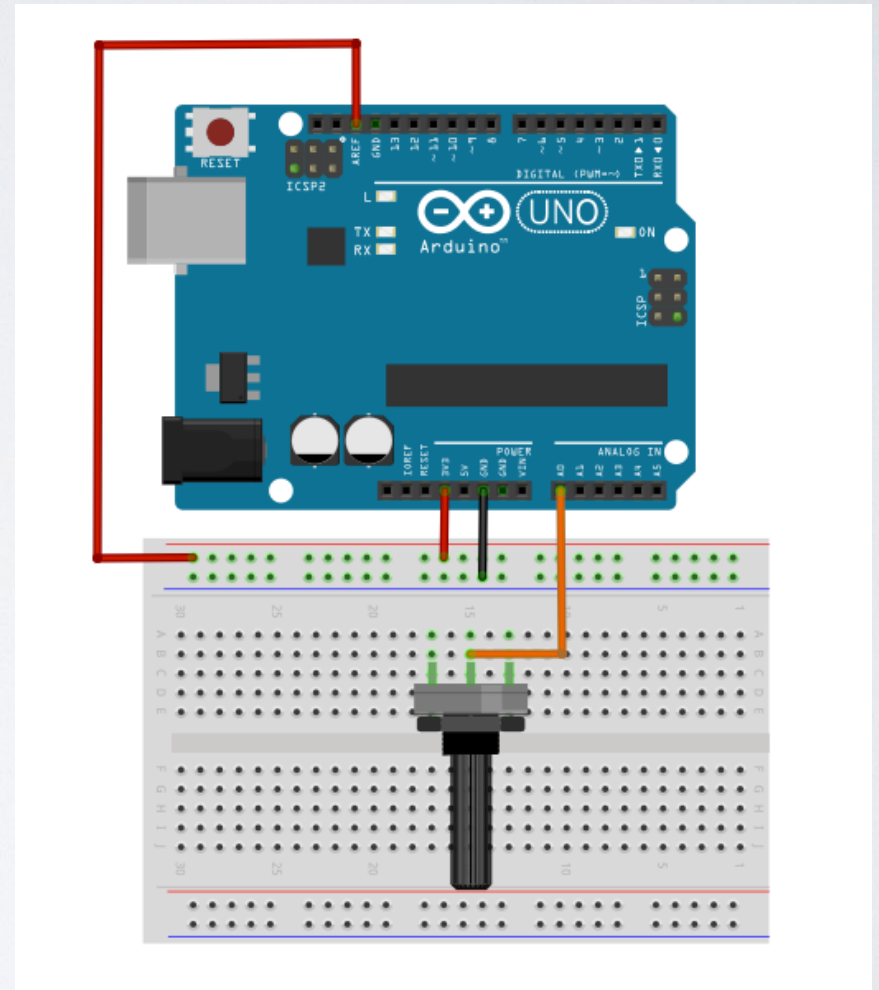
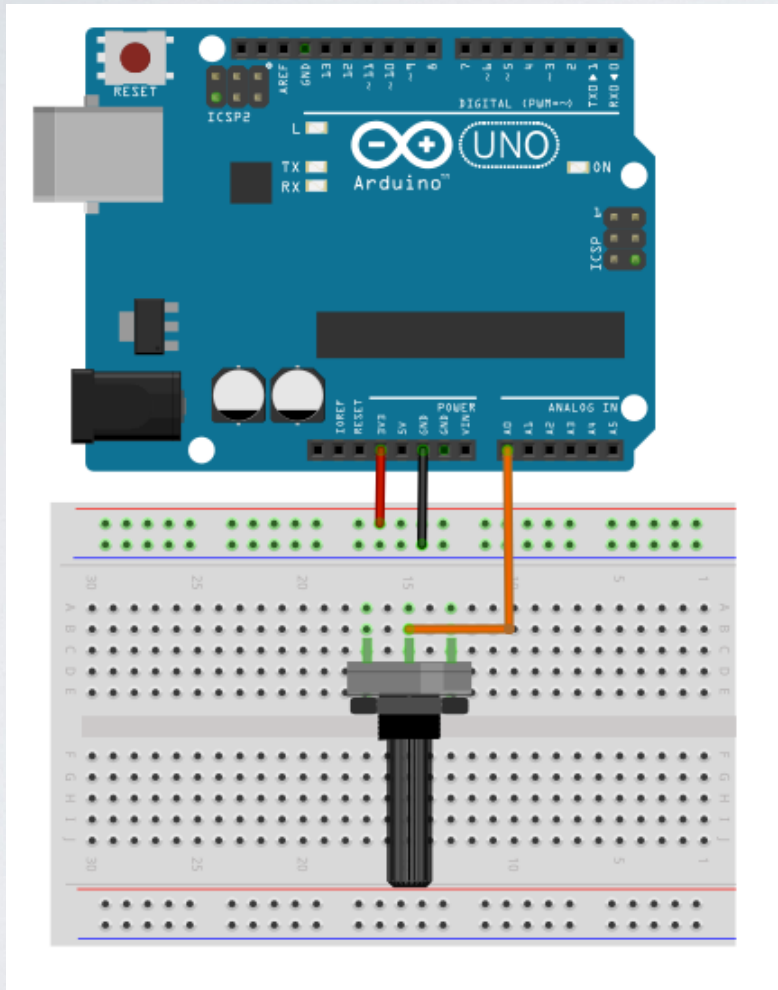
- Después de cambiar la referencia analógica, las primeras lecturas de `analogRead ()` puede no ser exacta.
- **Advertencia:** No usar menos de 0V o más de 5V para referencia externa.
- Si utiliza una referencia externa, debe establecer la referencia analógica a `EXTERNAL` antes de llamar `analogRead ()`. De lo contrario, dañara el microcontrolador.

DEFAULT: La referencia por defecto de 5 volts.

Internal: 1.1 volts en el ATmega168 o ATmega328. Diferente para MEGA.

EXTERNAL: La tensión aplicada al pin AREF (0 a 5 V) se utiliza como la referencia.

REFERENCIA ANALOGICA

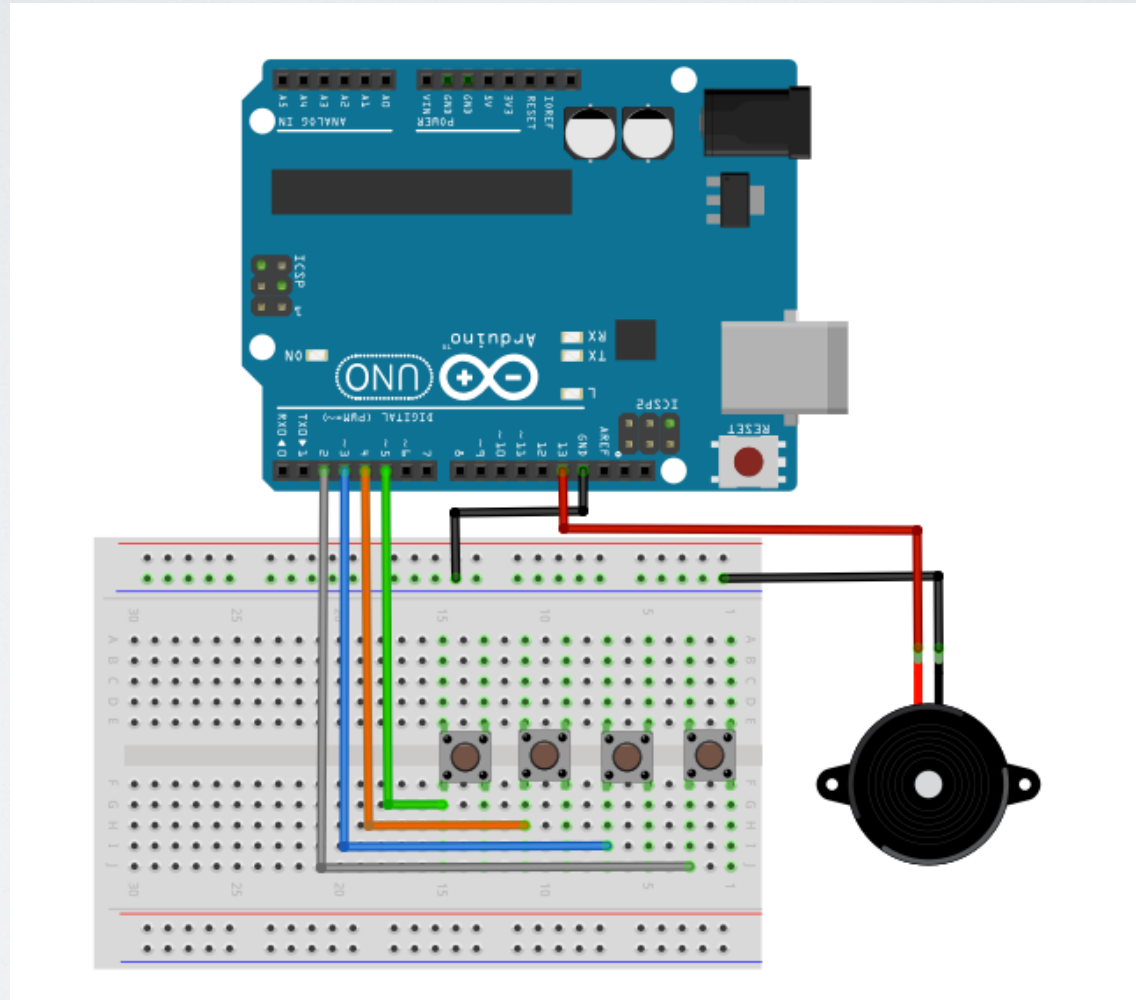


SONIDOS

```
tone(pin, frecuencia);  
tone(pin, frecuencia, tiempo);  
noTone( );
```

- Genera una onda cuadrada de 50% de ciclo de trabajo y frecuencia especificada.
- Se puede especificar un duración, de lo contrario la onda continúa hasta que una llamada a `noTone()`;
- Sólo un tono puede ser generado a la vez. Si se llama la función en un pin diferente no tendrá efecto. Si se llama la función en el mismo pin, se establece la nueva frecuencia.
- El uso de la función `tone()`; interferirá con salida PWM en los pines 3 y 11.
- No es posible generar tonos inferior a 31Hz.

PIANITO



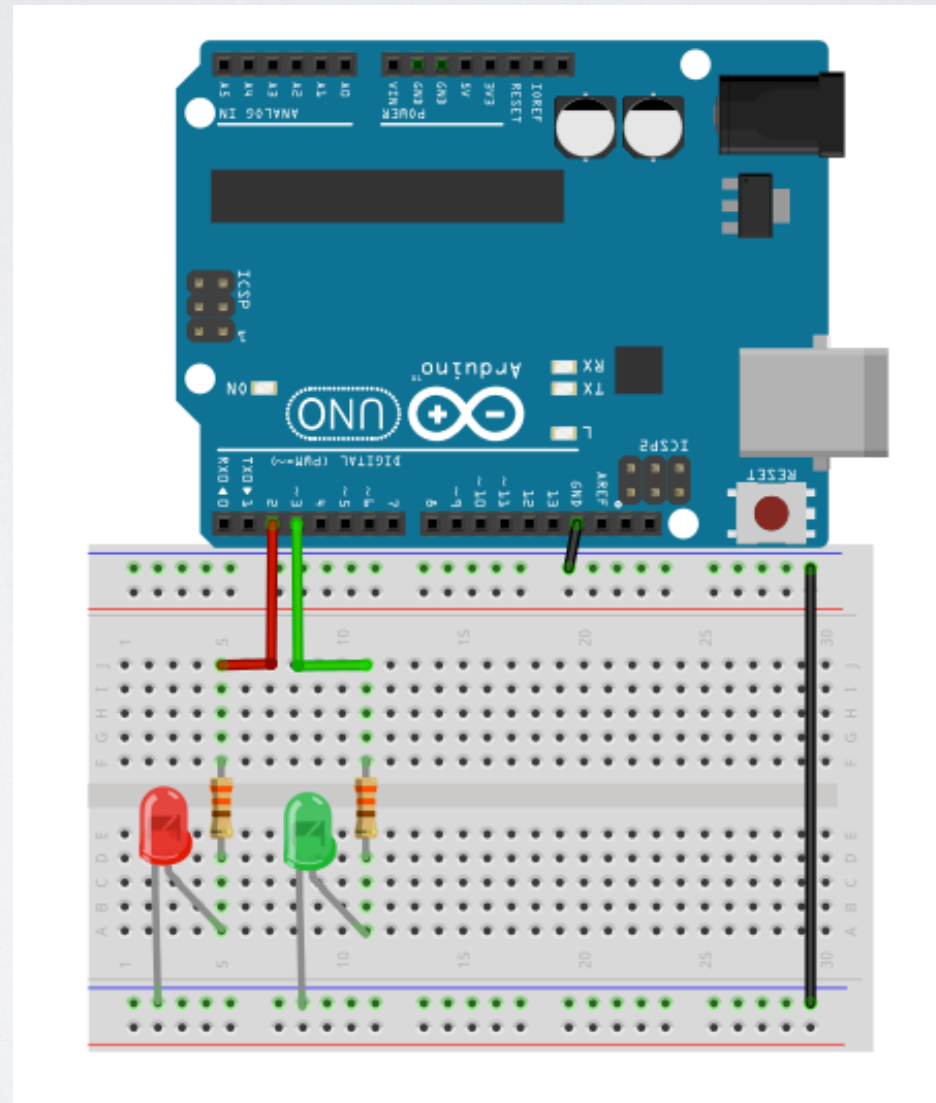
FUNCIONES

- La segmentación de código en funciones permite al programador crear piezas modulares de código que realizan una tarea definida. Se acostumbra hacer una función cuando hay que realizar la misma acción varias veces en un programa.
- Nuevas funciones deben crearse fuera de `setup()` y `loop()`.

```
void funcion(parametros) {  
    // tu código  
}
```

```
datatype funcion(parametros) {  
    // tu código  
    return datatype  
}
```


PARPADEO

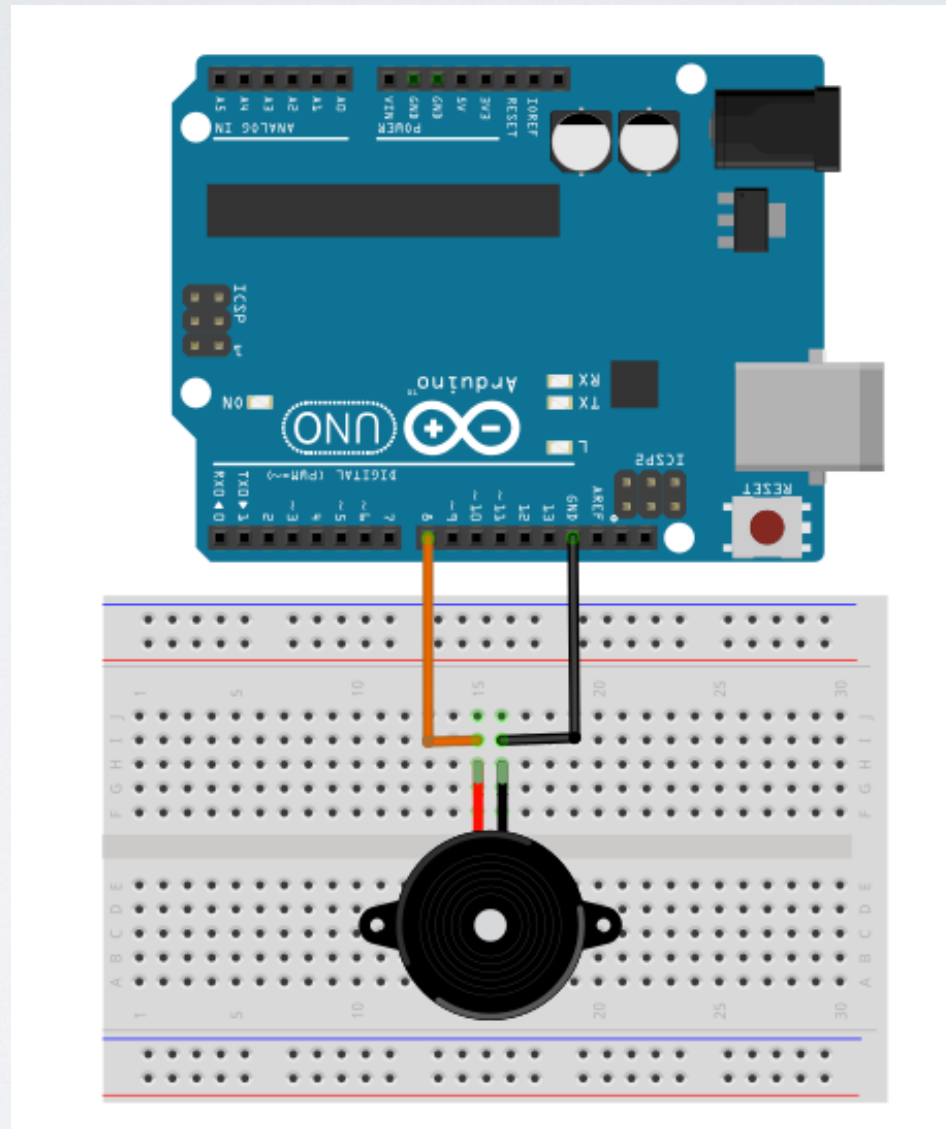


ARREGLOS

```
int lista[6];  
int lista[] = {2, 4, 8, 3, 6};  
  
char cadena[6] = "String";  
  
int tamaño = sizeof(variable);
```

- Un arreglo es una colección de variables a las que se accede con un índice, los arrays de Arduino heredan las características de los arrays de C.
- El índice de los arreglos siempre empieza en 0;
- Se puede utilizar la función `sizeof()` para obtener la dimensión del arreglo.

MARIO



INTERRUPCIONES

- Se basa en el ISR(Interrupt Service Routine) del microcontrolador
- Se activa cuando se produce una **interrupción** y activa la rutina.
- La mayoría de las placas Arduino tienen dos interrupciones externas: Números 0 (en pin digital 2) y 1 (el pin digital 3).

Tarjeta	int.0	int.1	int.2	int.3	int.4	int.5
Uno, Ethernet	2	3				
Mega	3	3	21	20	19	18
Leonardo	3	2	0	1	7	


```
attachInterrupt(interrupt, función, mode);  
attachInterrupt(pin, función, mode);
```

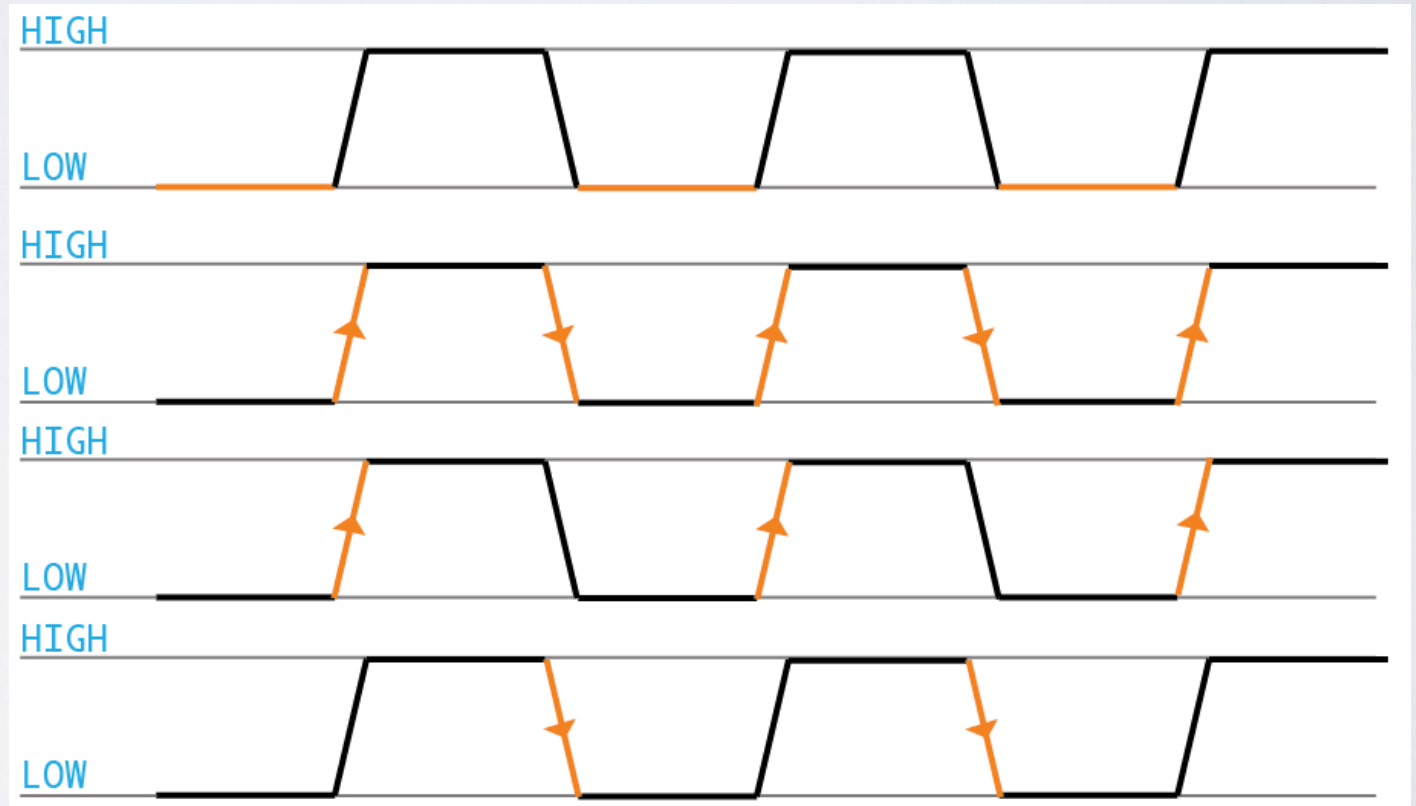
```
void función()  
{  
    // tu código  
}
```

LOW : cada vez que cambie a bajo.

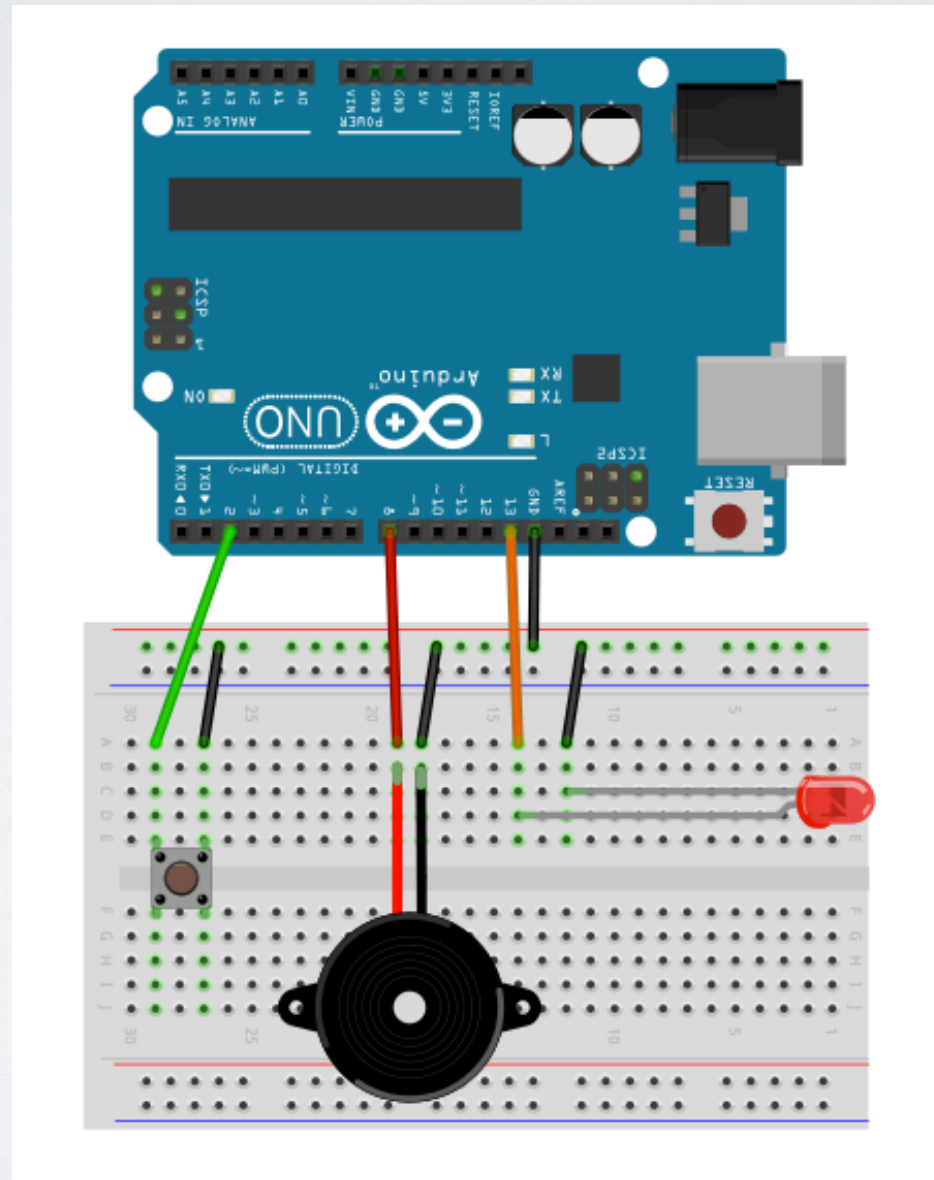
CHANGE : cada vez que cambie a de valor.

RISING : cada vez que cambie a de bajo a alto.

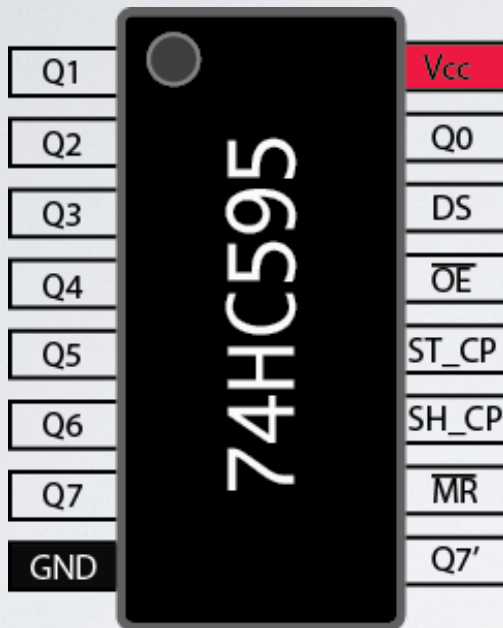
FALLING : cada vez que cambie a de alto a bajo.



SIN PARAR A MARIO



REGISTRO DE DESPLAZAMIENTO



Pin	Función
Q0-Q7	Salidas
DS	Envia los datos al registro
ST_CP SH_CP	ST_CP: Debe ser puesto en HIGH para guardar la información. SH_CP: Cuando pasa a HIGH activa el desplazamiento.
!MR	Si se manda a LOW borra el registro.
Q7'	Pin de acarreo.
!OE	Al estar en LOW activa las salidas.

- El circuito 74HC595 es un registro de desplazamiento, el cual te permite controlar ocho salidas digitales con únicamente 3 pines y si es necesario incluso más salidas si se ponen los registros en serie;
- Arduino ofrece un comando simple llamado `shiftOut()` para controlar el registro.

```
shiftOut(DSPin, SHCP_Pin, mode, valor);
```

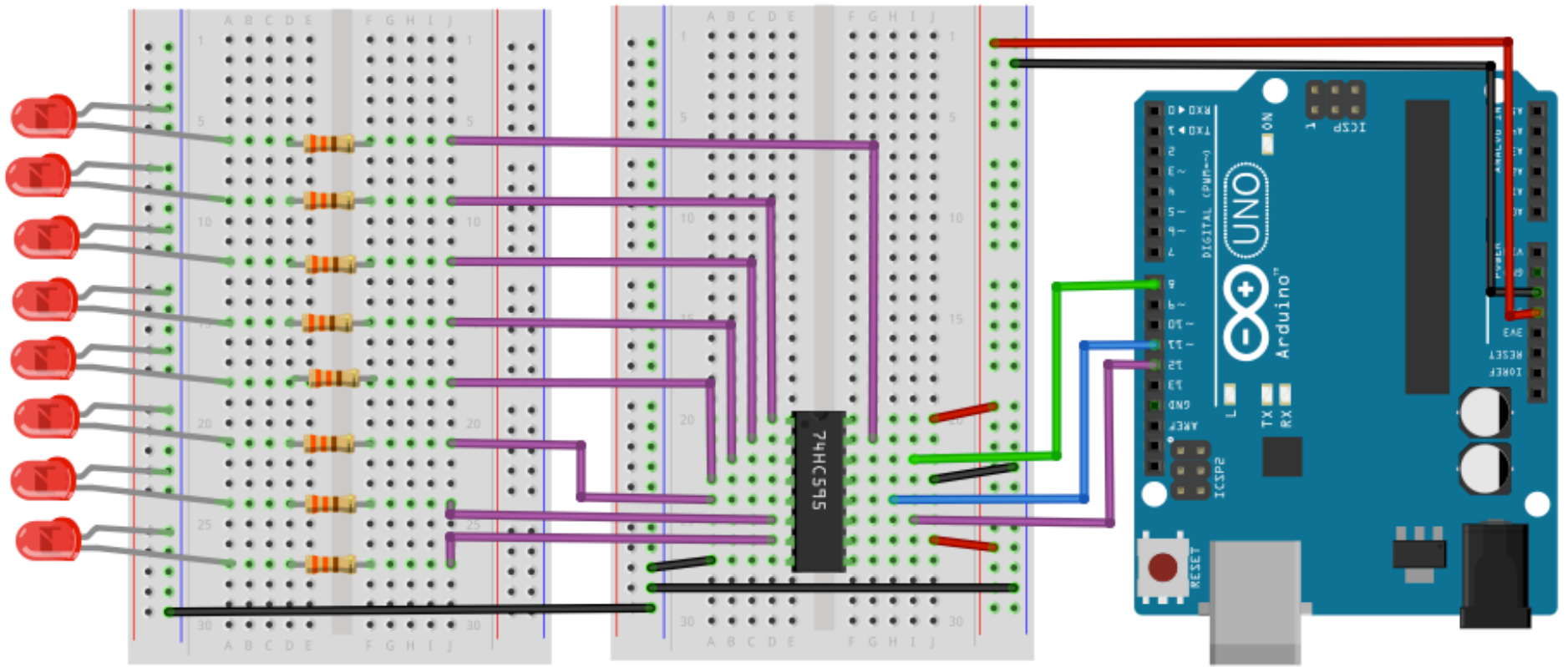
- **DSPin** = pin configurado como salida, se conecta a DS.
- **SHCP_Pin** = pin configurado como salida, se conecta a SH_CP.
- **mode** = **MSBFIRST**, **LSBFIRST**. (Most Significant Bit First, or, Least Significant Bit First)
- **Nota:** el pin de ST_CP de debe configurar como salida y activar manualmente

MANEJO DE BITS

`byte num = B01001000;`

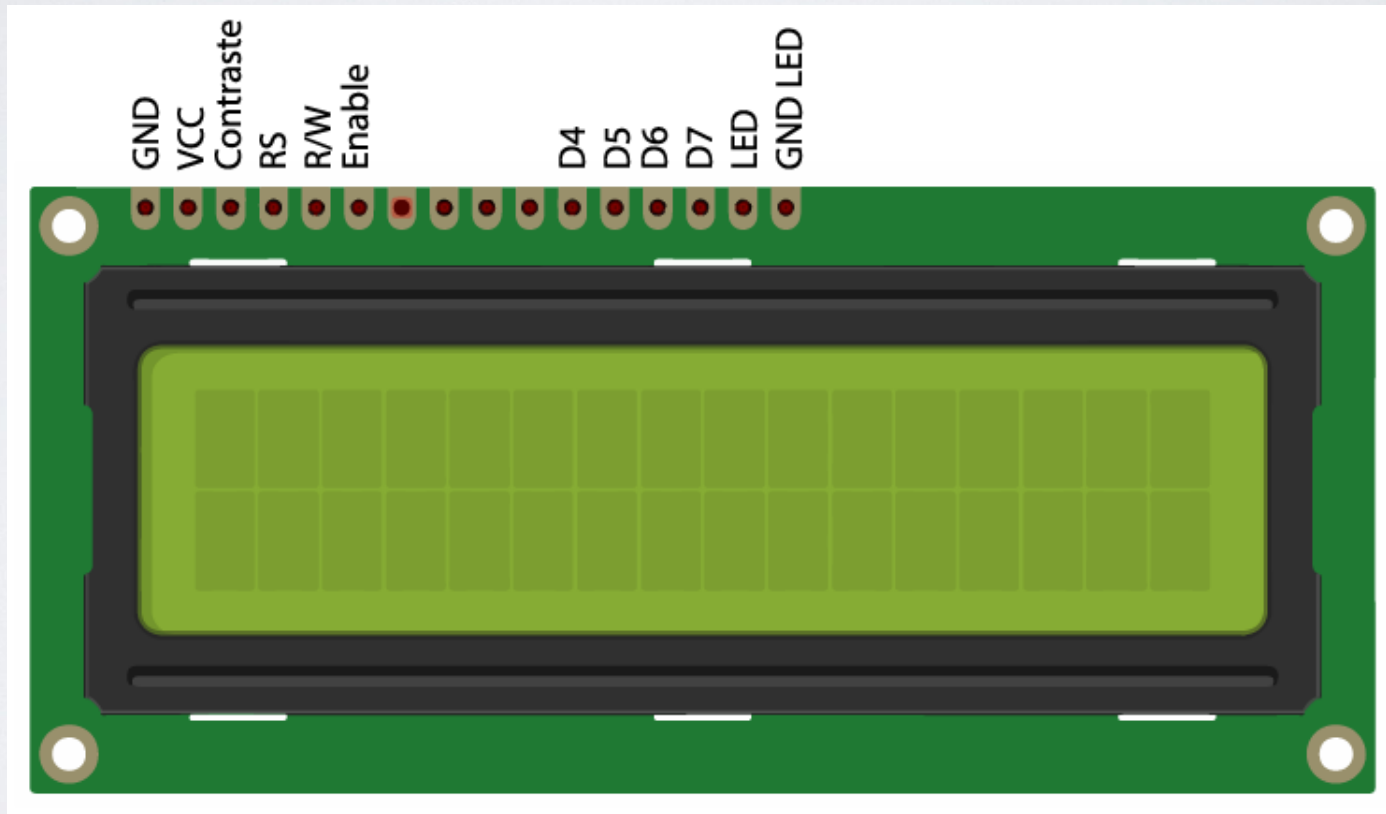
Función	Acción	Ejemplo
<code>bitSet(byte, pos);</code>	Escribe un 1 en la posición seleccionada del byte	<code>bitSet(num, 5);</code>
<code>bitClear(byte, pos);</code>	Escribe un 0 en la posición seleccionada del byte	<code>bitClear(num, 3);</code>
<code>bitWrite(byte, pos, val);</code>	Escribe 0 o 1 en la posición seleccionada del byte	<code>bitWrite(num, 0, HIGH);</code>
<code>int valor = bitRead(byte, pos);</code>	Arroja el valor 0 o 1 de la posición seleccionada del byte	<code>int val = bitRead(num, 0);</code>

KIT EL AUTO INCREÍBLE



PANTALLA LCD

La librería **LiquidCrystal** permite controlar las pantallas LCD que sean compatibles con el controlador Hitachi HD44780.



PANTALLA LCD

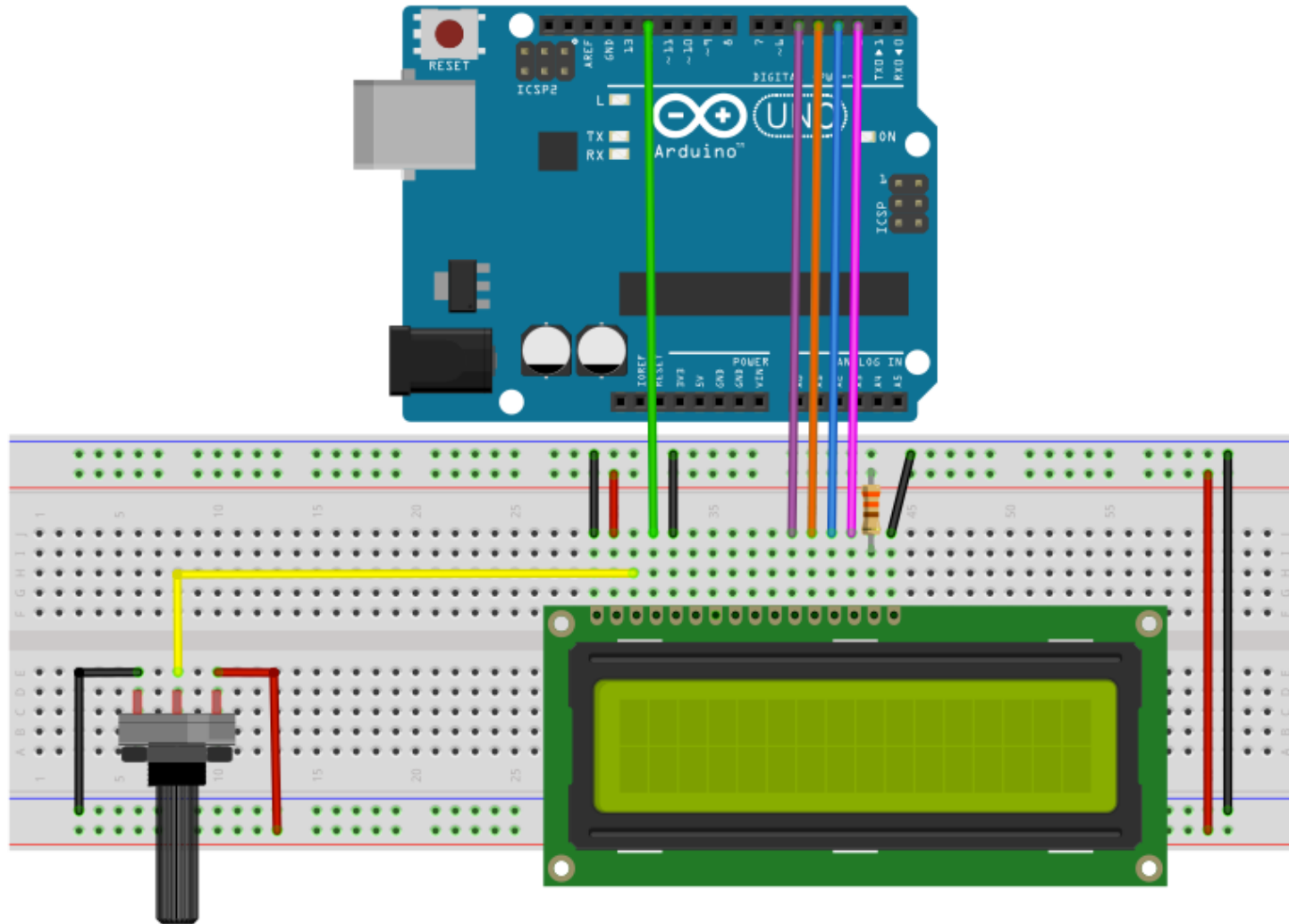
```
#include <LiquidCrystal.h>
```

```
LiquidCrystal lcd(12, 11, 5, 4, 3, 2);
```

```
lcd.begin(n_columnas , n_lineas); //16x2i  
lcd.print(texto);  
lcd.setCursor(columna, linea);
```

- **begin**: Inicializa la pantalla LCD, y especifica las dimensiones de la pantalla. **begin()** debe ser llamada antes de cualquier otro comando de la librería LCD.
- **print**: Imprime el texto de la pantalla LCD. Comienza en la línea 0 columna 0.
- **setCursor**: Establecer la ubicación en la que se mostrará el texto.

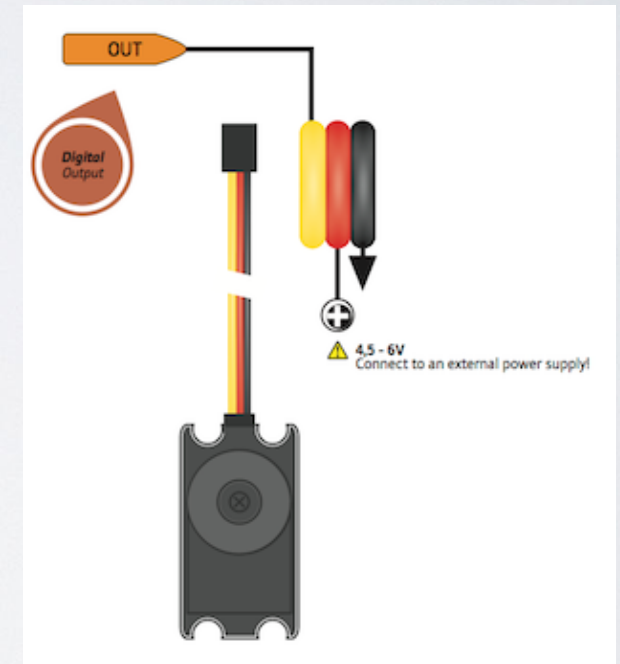
PANTALLA LCD



SERVO MOTOR

Un servomotor es un moto-reductor acoplado a un potenciómetro, este le permite saber la posición en la que se encuentra y así poder controlarla.

- Para controlar el servomotor analógico se le envían pulsos cada 20 ms (50Hz). El ancho de determina la posición angular.
- Dependiendo del tamaño del servo varia el consumo de corriente, en ese casi es necesaria una alimentación en ese caso es necesario una fuente de 5V independiente para poder mov externa de 4.5V a 6V.
- Se selecciona un servomotor según su la carga que soporta, genialmente en unidades Kg/cm



SERVO

```
#include <Servo.h>
```

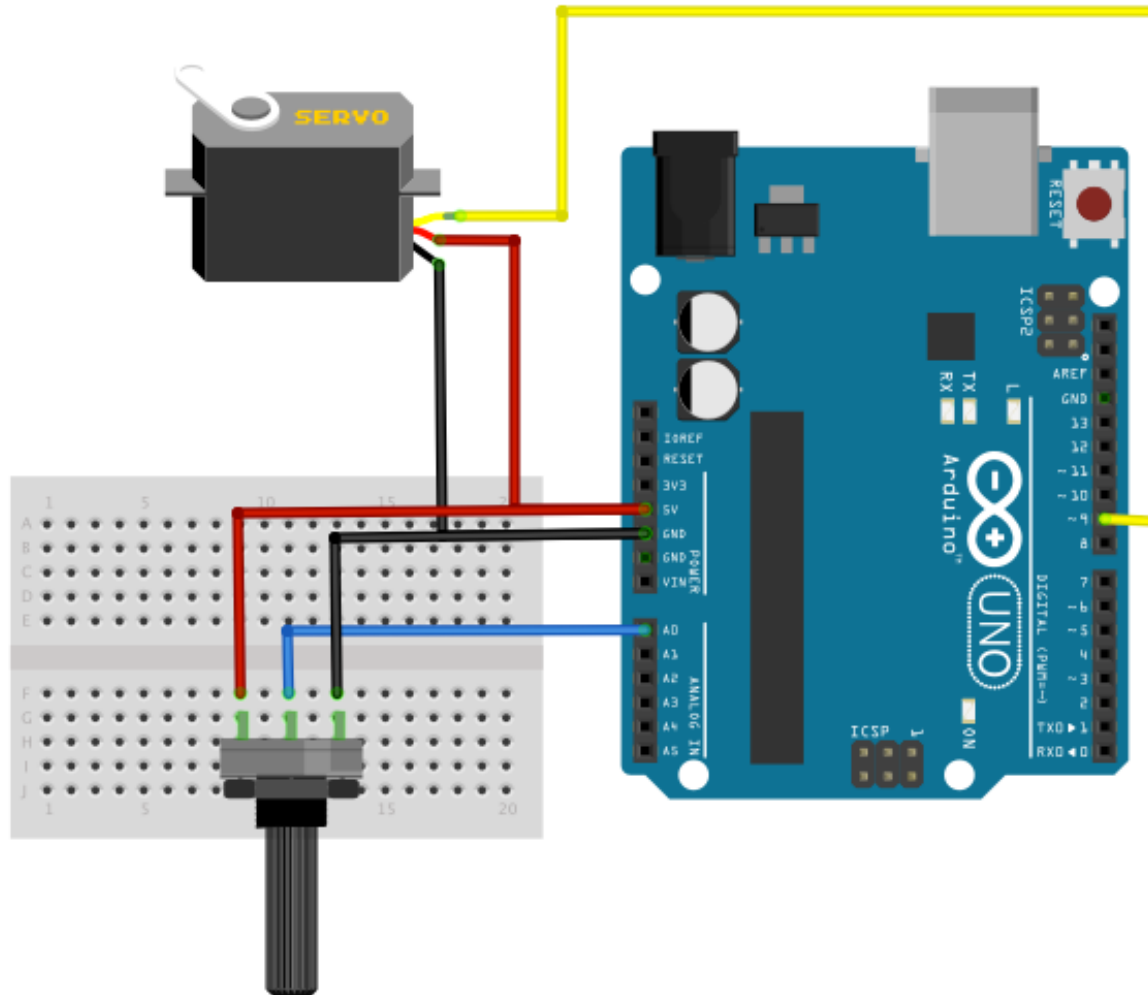
```
Servo miServo;
```

```
miServo.attach(pin);  
miServo.write(angulo);
```

- **attach**: Es la primer función que se debe de llamar, se utiliza para iniciar al servo, se pueden usar cualquier **pin** digital.
- **write**: Se utiliza para controlar el servomotor. el valor del **angulo** puede ir de 0 a 179.

Nota: la librería servo inutiliza la función de PWM de los pines 9 y 10.

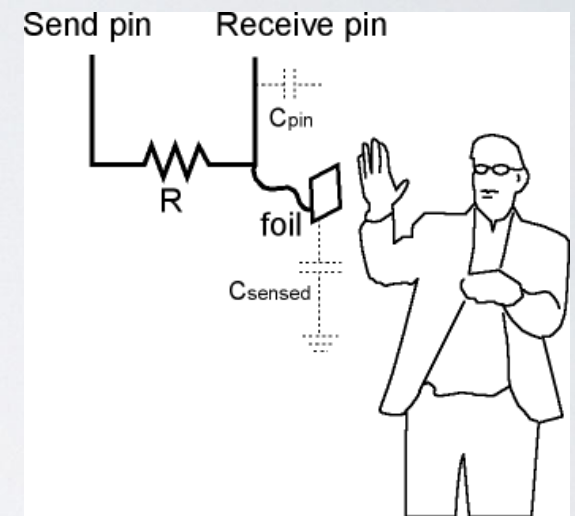
SERVO



SENSOR CAPACITIVO

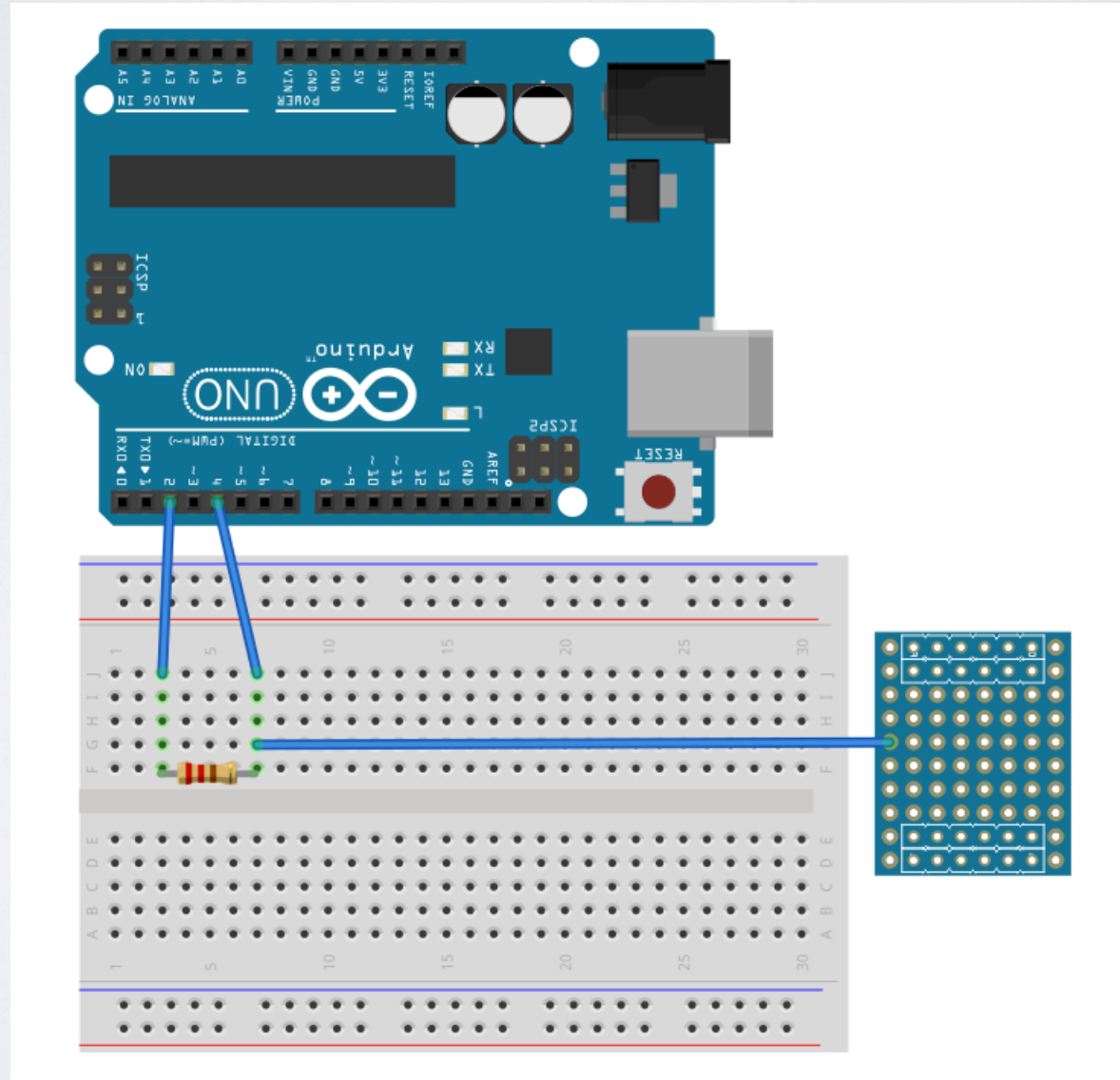
```
#include <CapacitiveSensor.h>  
CapacitiveSensor sensor = CapacitiveSensor(pin send , pin receive);
```

```
long sensor = cs_4_2.capacitiveSensor(muestras);
```



- La librería `capacitiveSensor` transforma dos o más pines de Arduino en un sensor capacitivo, que puede detectar la capacitancia eléctrica del cuerpo humano. Solo es necesaria una resistencia de valor alto y un pequeño pedazo de material conductor.
- En su forma más sensible, el sensor comenzará a sentir una mano a pulgadas de distancia del sensor.
- Se puede calibrar el número de muestras que se realizan cada 20 segundos.

SENSOR CAPACITIVO



PROCESSING: TABLA MAGICA



Creado por: Miguel Angel Ruiz Gálvez
Contacto: miguelo.me

Agradecimientos a:

- Massimo Banzi
- Hernando Barragan
- David Cuartielles
- Brett Hagman
- pighixxx.tumblr.com
- David A. Mellis
- Limor Fried
- Tom Igoe
- Paul Badger

Esta obra está licenciada bajo la Licencia Creative Commons Atribución-NoComercial-CompartirIgual 4.0 Internacional. Para ver una copia de esta licencia, visita <http://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/4.0/>.