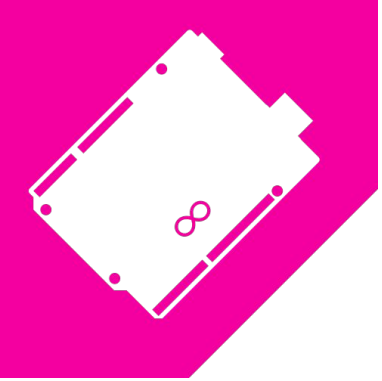


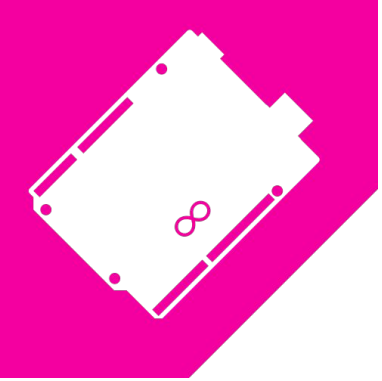
Lezione 2

Un corso gentilmente offerto con il sudore
e le lacrime di MugRomaTre e Roma Tre
e Magliana



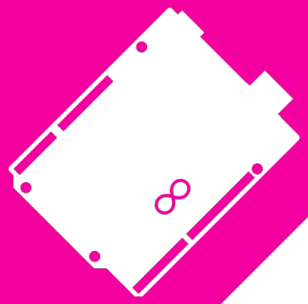
Chiedo Scusa

L'ultima volta mi sono chiesto di chiedere chi fosse da Ingegneria Meccanica.
Sono molto dispiaciuto di questa mancanza, per cui lo chiedo adesso: chi è di Meccanica?



Alcuni numeri di oggi

- 75 prenotati
- 24 hanno la loro arduino (daje)
- Una persona ogni 12.5 si chiama Andrea
- Un ragazzo fa di cognome Peroni *-*

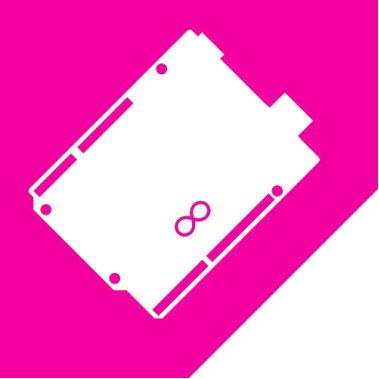


Ospiti di Oggi

- Andrea Rosati
- Valerio Marta
- La loro bomba (giocattolo)

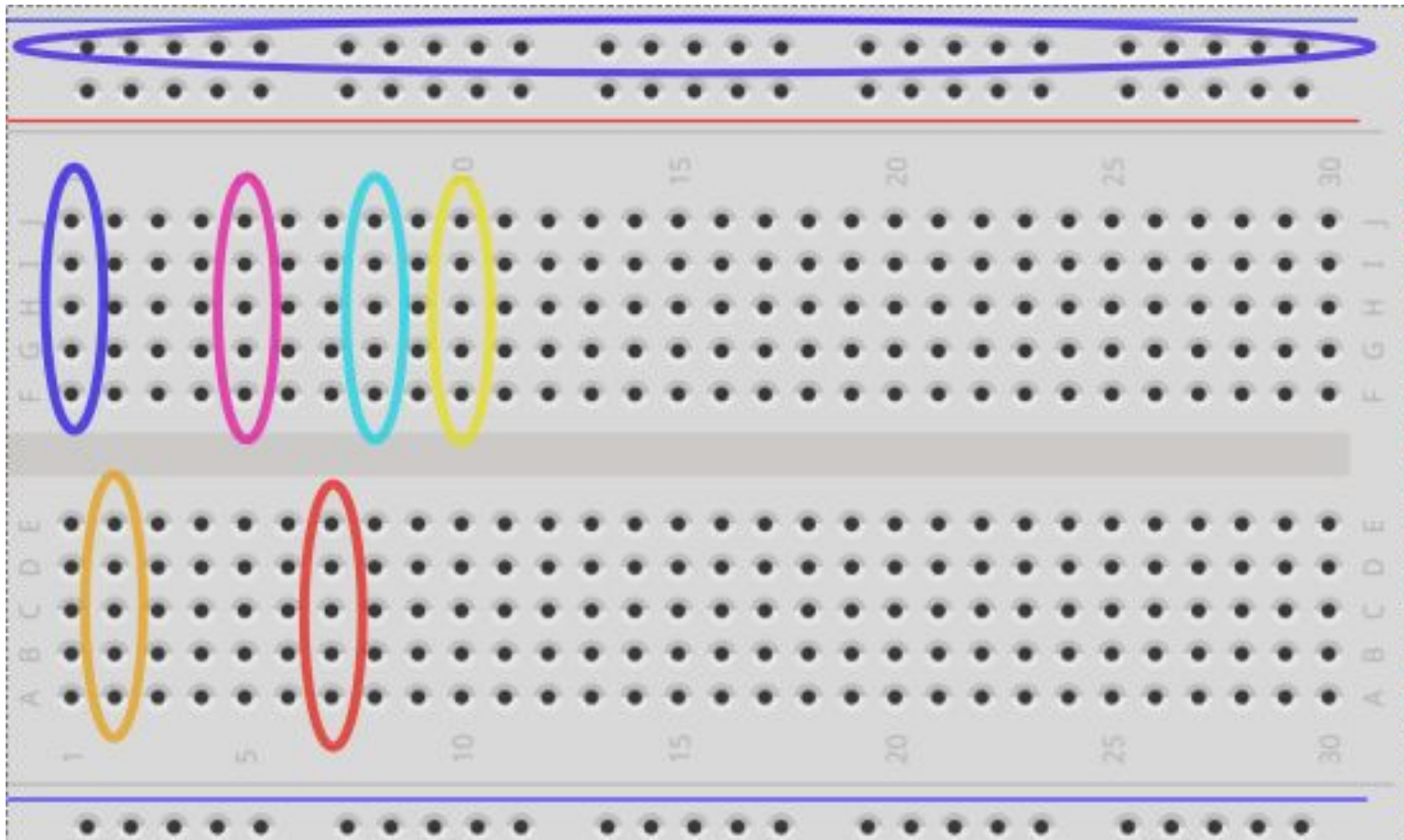


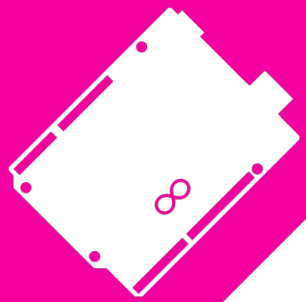
King africa - Bomba



Breadboard

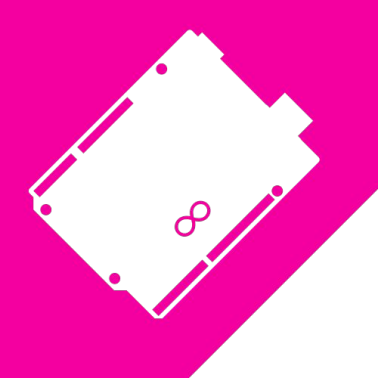
- Ogni riga di 5 socket è connessa elettricamente
- Alcune hanno delle righe dedicate per l'alimentazione (sono quelle blu o rosse)





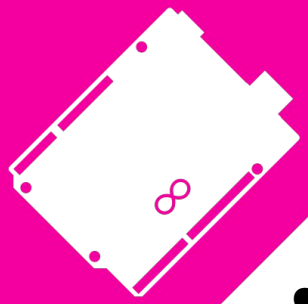
Sensori elettronici

- Strumenti che misurano una quantità e la ripropongono
 - Analogamente: Generando un voltaggio o una corrente (per es: Potenzimetro)
 - Temporalmente: Generando un impulso la cui lunghezza corrisponde alla misura (per es: Ping Sensor)
 - Digitalmente: convertono la misura in numeri binari (per es: accelerometri)



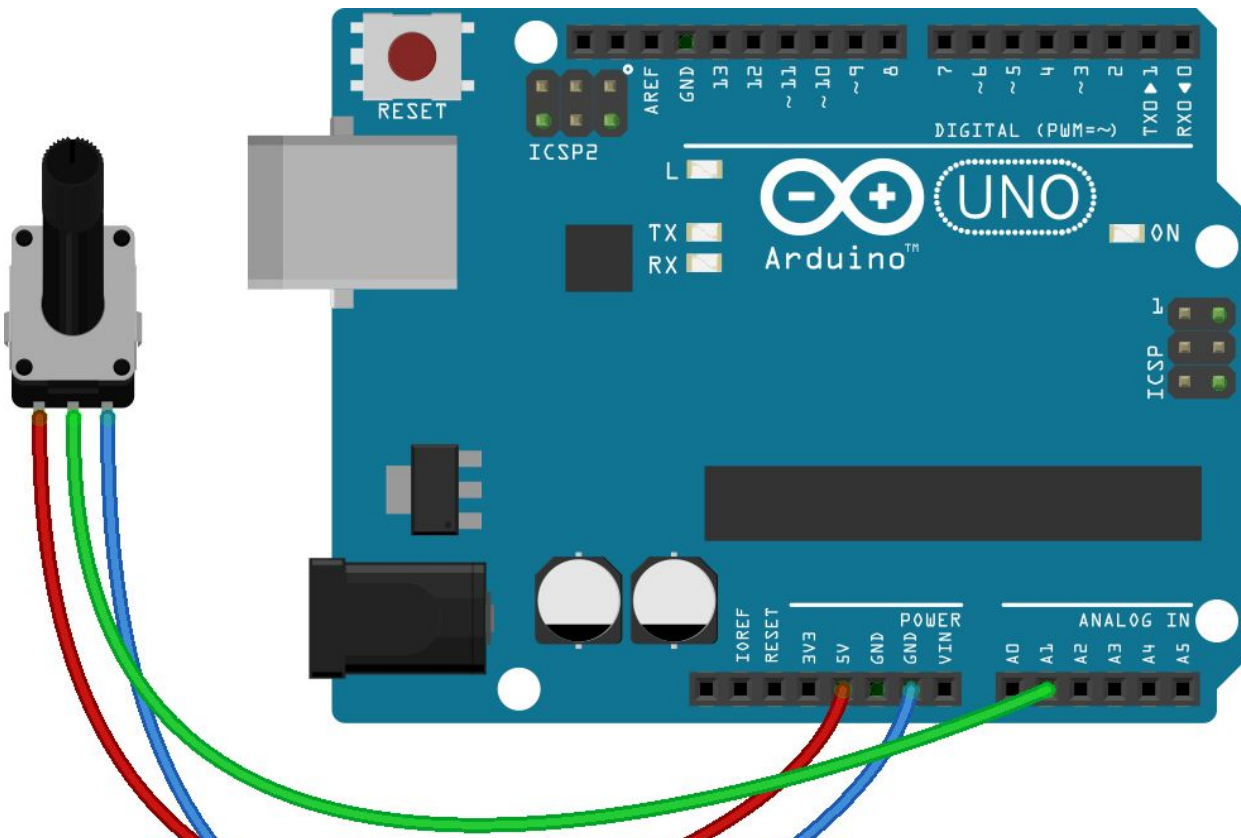
Come leggerli

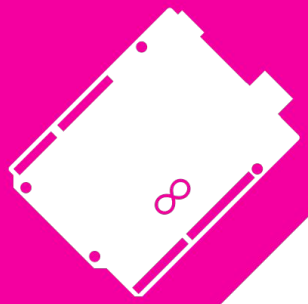
- Sensori Analogici:
 - `int val = analogRead([pin])` → per letture 0v~5v
 - `int val = pulseIn([pin], [HIGH | LOW])` → per misurare impulsi
- Sensori Digitali:
 - i2c, spi, uart. Questi protocolli li vedremo più avanti



Trimmer

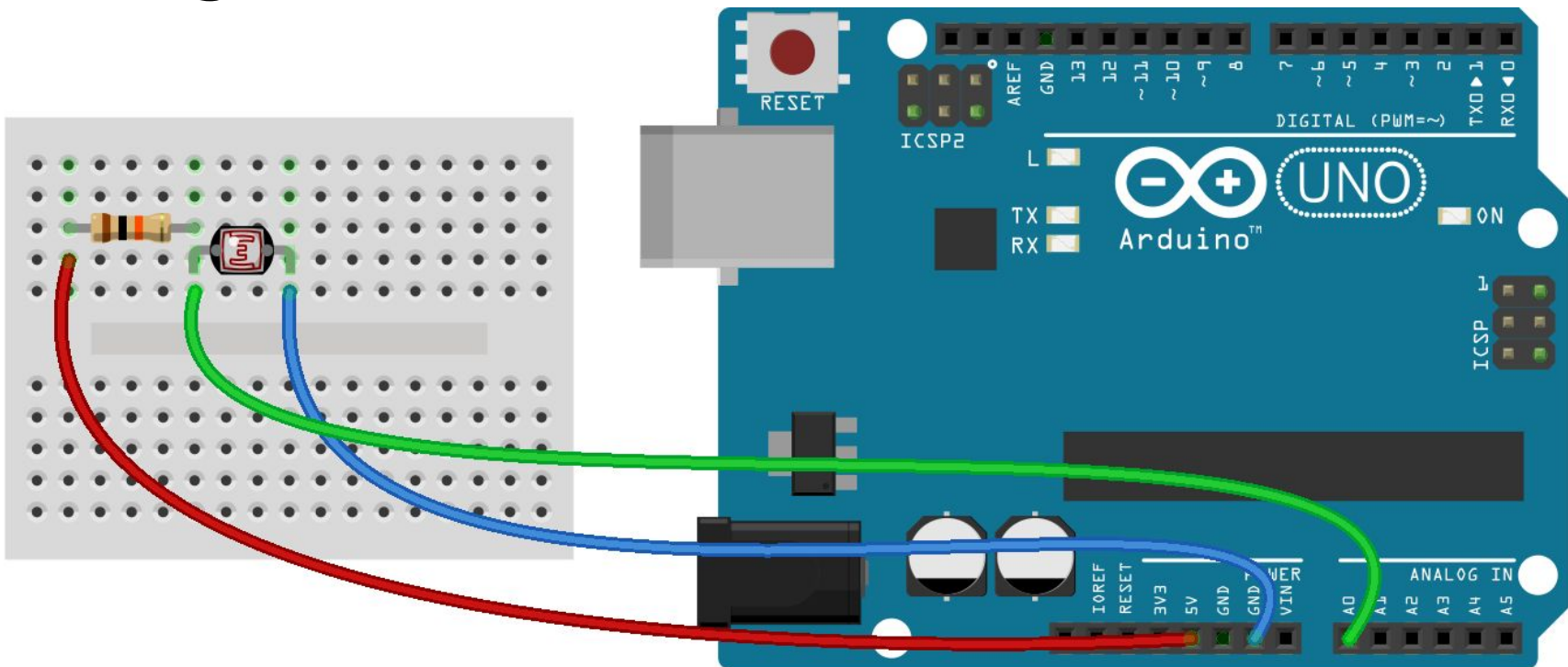
- Una resistenza variabile con 3 pin
- Quando c'è una tensione ai due piedini esterni, sul piedino centrale si legge una tensione intermedia tramite analogRead

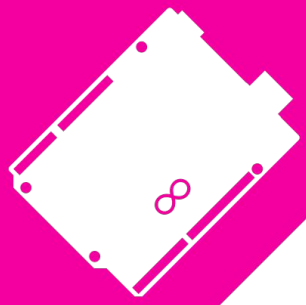




Fotoresistenza

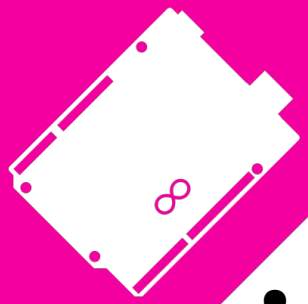
- Una resistenza dipendente dalla luce, quando è illuminata $1\text{k}\Omega$, quando è al buio $15\text{k}\Omega$
- Misurabile con un partitore di tensione e `analogRead`





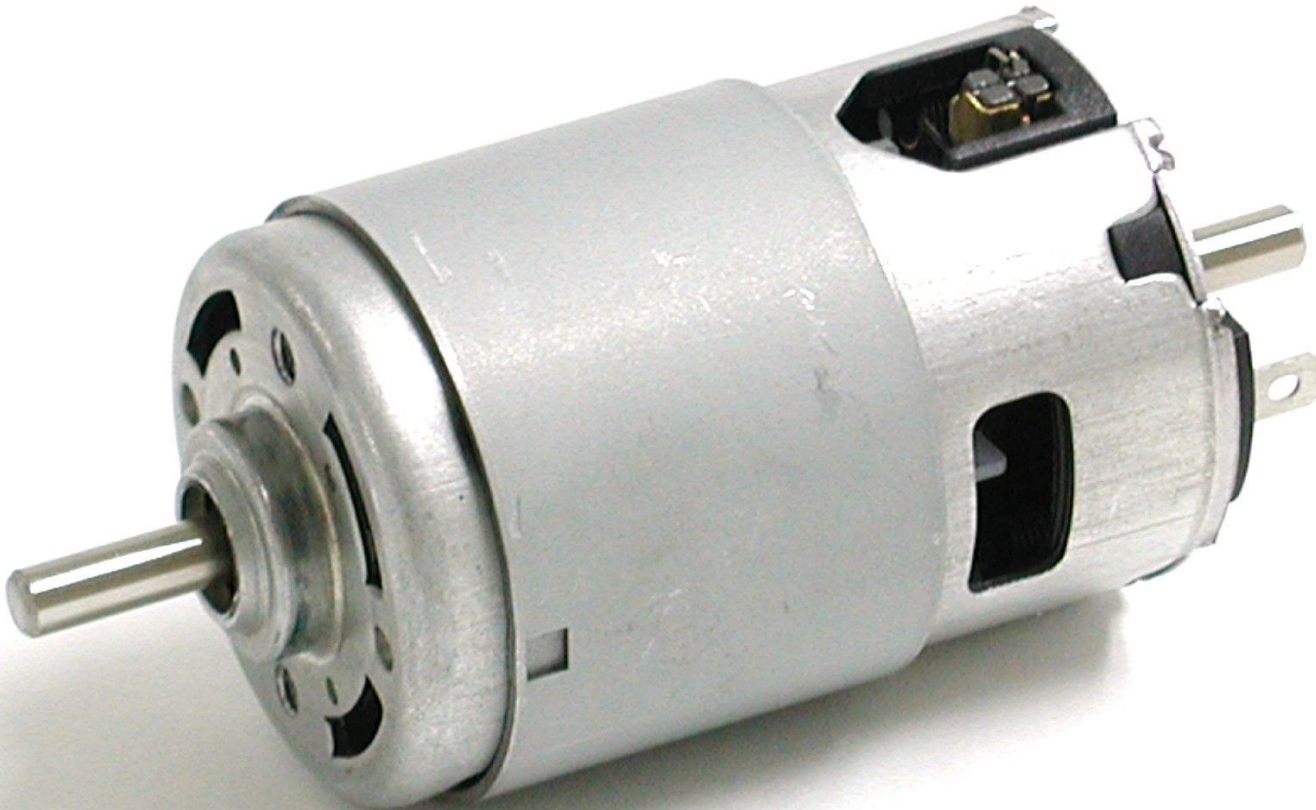
Attuatori

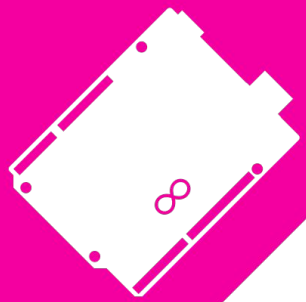
- Traduce un segnale in un movimento
 - Rotazionale, lineare, vibrante
- Tantissimi tipi, con scopi differenti e caratteristiche differenti
- Alto consumo elettrico
 - Raramente possono essere collegati direttamente con arduino



Motori DC

- I più semplici, ma non offrono nessun controllo fra segnale → azione
- Si alimentano applicando un voltaggio

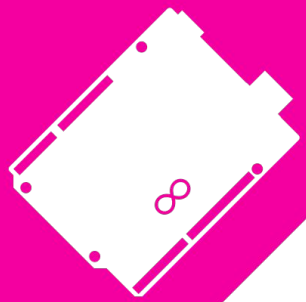




ServoMotori

- Input: PWM Output: angolo o velocità di rotazione
- Controllabili da arduino! (circa)
 - Vanno alimentati
- Usati in robotica hobbistica
- 3pin: Vcc, Gnd, Sig

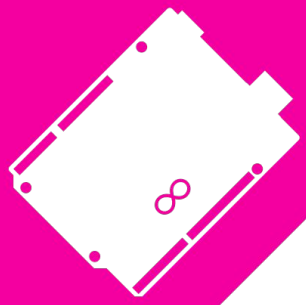




Codice servo

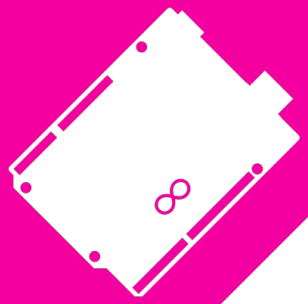
```
#include <Servo.h>
//Libreria per controllare un servo
Servo myservo;
//Crea l'oggetto Servo per comandare il Servo

void setup() {
  myservo.attach(9);
  //attacca il servo al pin 9
  myservo.write(45);
  //muovi il braccetto a 45°
  //delay(100);
  //a volte serve aspettare che il braccetto
  arrivi in posizione
}
```



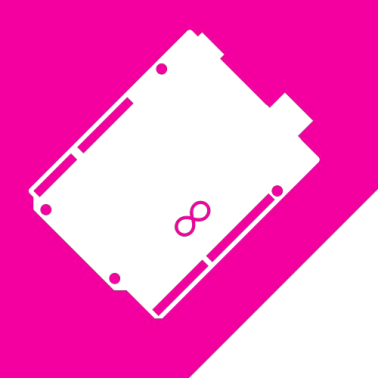
Stepper

- Sono motori capaci di muoversi in “passi”
- Si controllano con una sequenza impulsi per far avanzare di un passo in avanti o indietro
 - Servirà una libreria e un circuito per pilotarli
- Possono sviluppare molta forza
- Non li vedremo oggi :D



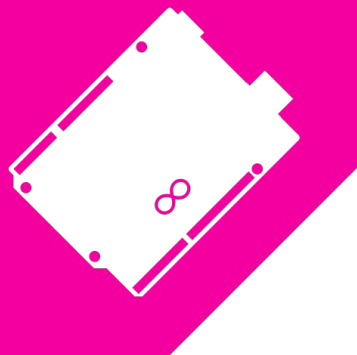
“Non conosco c++ / arduino / elettronica!”

- Studia la teoria
 - Chi non ha mai visto C o C++ →
<https://learnxinyminutes.com/docs/c/>
 - Chi si vuole rinfrescare C++ →
<https://learnxinyminutes.com/docs/c++/>
 - Tutti →
<http://www.arduino.cc/en/Reference/HomePage>



“Non conosco c++/arduino/elettronica!” - 2

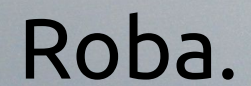
- Studia gli esempi
 - <https://www.arduino.cc/en/Tutorial/HomePage>

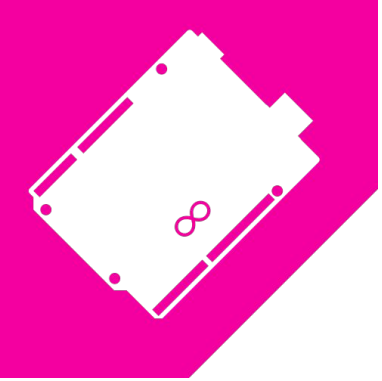


“Non conosco c++/arduino/elettronica!” - 3

WARNING per chi è più pratico di programmazione:

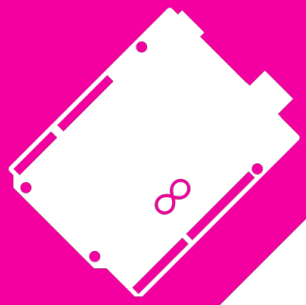
- Il compilatore accetta fino al C++11 MA
 - Non esiste una stdlibrary
 - un possibile rimpiazzo
 - Libc non è conforme allo standard
 - per cui il manuale ogni tanto va visto
 - L'architettura avr non è coperta perfettamente dal linguaggio, per cui alcune estensioni non standard sono usate per fornire gli interrupt e leggere la memoria
 - Vedi manuale di prima
- L'elettronica è sempre più complicata di quanto ci si aspetti





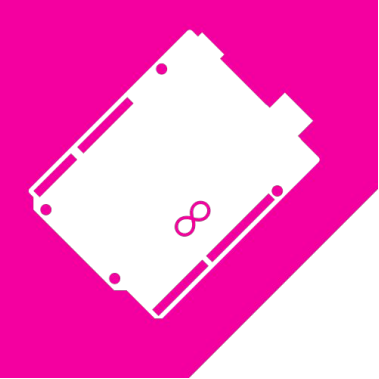
Cosa proviamo oggi?

- Blink
- SerialAnalogRead
- Knob
- Wave
- PhotoServo
- PhotoServoClock



Blink

- Voglio accendere e spegnere il led sul pin 13, acceso per 700ms e spento per 350ms
- Hint: `delay(ms)` aspetta ms millisecondi
- Hint: non devo aggiungere nessun led, perché ce n'è uno già sulla scheda arduino

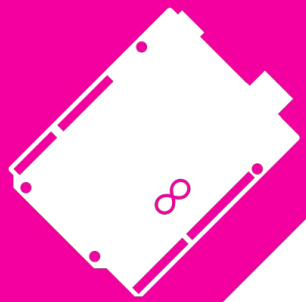


Blink Soluzione

```
/*
 * the setup function runs once when you press
 * reset or power the board
 */

void setup() {
    pinMode(13, OUTPUT);
    // initialize digital pin 13 as an output.
}

    // the loop function runs over and over again forever
void loop() {
    digitalWrite(13, HIGH);
    // turn the LED on (HIGH is the voltage level)
    delay(700);
    // wait for 700 ms
    digitalWrite(13, LOW);
    // turn the LED off by making the voltage LOW
    delay(350);
    // wait for 350 ms
}
```



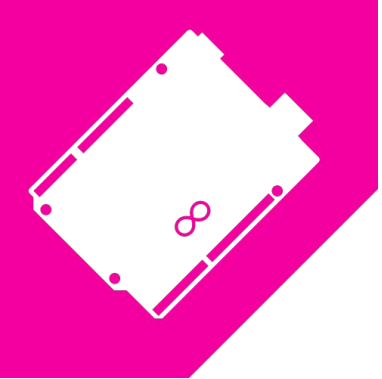
SerialAnalogRead

- Voglio stampare sul monitor seriale il voltaggio letto sul pin A0
- Ricordati di aprire il monitor seriale!
 - puoi anche aprire il plotter seriale per vedere
- Sul pin A0 potrei mettere il trimmer o la fotoresistenza
 - il circuito l'ho spiegato qualche slide indietro
- Hint: `analogRead(pin)` tutta la vita
- Hint: `Serial.println(val)`



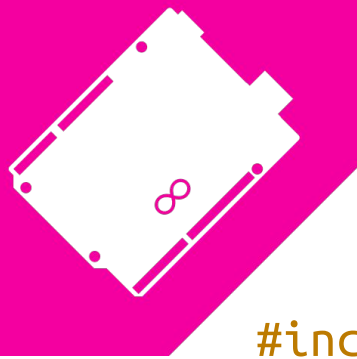
SerialAnalogRead Soluzione

```
void setup() {  
    Serial.begin(9600);  
    // initialize the serial communication:  
    // remember to select this same velocity on the serial monitor  
}  
  
void loop() {  
    // send the value of analog input 0:  
    Serial.println(analogRead(A0));  
    // wait a bit for the analog-to-digital converter  
    // to stabilize after the last reading:  
    delay(2);  
}
```



Knob

- Voglio controllare la posizione del servo con un potenziometro
- Servo: marrone → gnd, rosso → 5V, arancione → pin 9
- Hint: `int res= map(value, fromLow, fromHigh, toLow, toHigh)` scala value da un range ad un altro.
 - `y = map(x, 0, 1023, 0, 180);` scala x da 1023 a 180



Knob Soluzione

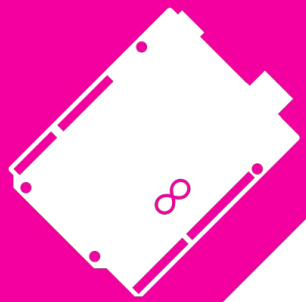
```
#include <Servo.h>
```

```
Servo myservo;
```

```
// create servo object to control a servo  
// hint: variables outside a function are accessible everywhere
```

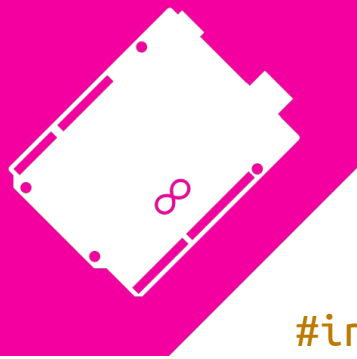
```
void setup() {  
  myservo.attach(9);  
  // attaches the servo on pin 9 to the servo object  
}
```

```
void loop() {  
  int val = analogRead(A0);  
  //reads the value of the potentiometer  
  //(value between 0 and 1023)  
  val = map(val, 0, 1023, 0, 180);  
  //scale it to use with a servo (value between 0 and 180)  
  myservo.write(val);  
  //sets the servo position according to the scaled value  
  delay(15);  
  // waits for the servo to get there  
}
```



Wave

- Voglio essere salutato dal servo
- Il servo dovrebbe muoversi a destra e sinistra, e poi aspettare 10 secondi prima di salutare di nuovo
 - Hint: per chi non sa cosa è un for loop:
<http://www.arduino.cc/en/Reference/For>
- Pro: posso utilizzare la fotoresistenza per farmi salutare solo quando sono davanti alla arduino?
 - Hint: si



Wave Soluzione

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

```
Servo myservo;
```

```
// create servo object to control a servo
```

```
void setup() {
```

```
  myservo.attach(9);
```

```
  // attaches the servo on pin 9 to the servo object
```

```
  myservo.write(90);
```

```
  //go to middle position
```

```
  delay(1000);
```

```
}
```

```
void loop() {
```

```
  //a for loop that repeats 3 times
```

```
  for(int i=0; i<3; i++){
```

```
    myservo.write(0);
```

```
    delay(1000);
```

```
    myservo.write(180);
```

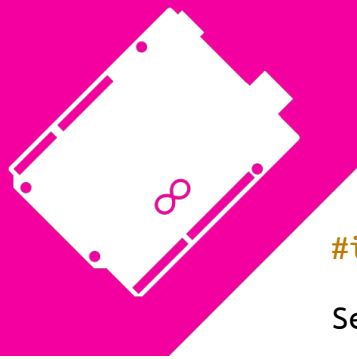
```
    delay(1000);
```

```
  }
```

```
  myservo.write(90);
```

```
  delay(10000);
```

```
}
```



Wave Pro Soluzione

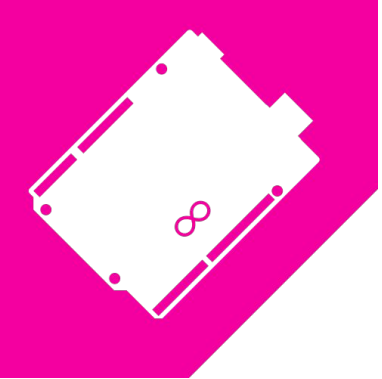
```
#include <Servo.h>

Servo myservo;
    // create servo object to control a servo

void setup() {
    myservo.attach(9);
        // attaches the servo on pin 9 to the servo object
    myservo.write(90);
        //go to middle position
    delay(1000);
}

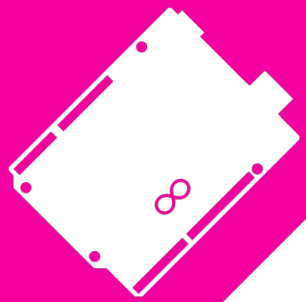
void wave(){
    //using a separate function to keep everything clean
    for(int i=0; i<3; i++){
        myservo.write(0);
        delay(1000);
        myservo.write(180);
        delay(1000);
    }
    myservo.write(90);
    delay(1000);
}

int lastReading=0;
    //a good place to remember last value, across function calls
void loop() {
    int reading=analogRead(A0);
    if(abs(reading - lastReading) > 20){
        //we have a significant change in luminosity! somebody is here
        wave();
    }
    lastReading=analogRead(A0);
        //update value for next cycle
    delay(100);
}
```



PhotoServo

- Voglio controllare la posizione del servo con la fotoresistenza
- Praticamente il codice uguale all'esempio Knob
 - La fotoresistenza non ha una risposta lineare, ci si può sbizzarrire con map
- Hint: nelle slide della scorsa volta ho mostrato come collegare una fotoresistenza



PhotoServoClock

- Come l'esempio di prima, ma voglio che ogni 3 secondi il braccetto vada a 90 gradi
- Hint: `long val = millis()` ritorna il numero di millisecondi passati dall'inizio dello sketch
 - Se chiamo `millis()` più volte, posso sottrarre i risultati per sapere quanti millisecondi sono passati fra due chiamate
 - Posso controllare che siamo passati 3000 millisecondi per fare una azione, e aggiornare un contatore



PhotoServoClock Soluzione

```
#include <Servo.h>

Servo myservo;
    //create servo object to control a servo

int potpin = 0;
    // analog pin used to connect the potentiometer
int val;
    // variable to read the value from the analog pin

long timePoint;
    //variable to save a time
void setup() {
    myservo.attach(9);
    // attaches the servo on pin 9 to the servo object
    timePoint = millis();
    //record current time
}

void loop() {
    if(millis() - timePoint > 3000){
        //have 3000 ms passed? if yes execute this action
        myservo.write(90);
        delay(500);
        timePoint = millis();
        //update timePoint, ready for next tick
    }
    val = analogRead(potpin);           // reads the value of the potentiometer (value between 0 and 1023)
    val = map(val, 0, 1023, 0, 180);    // scale it to use it with the servo (value between 0 and 180)
    myservo.write(val);                 // sets the servo position according to the scaled value
    delay(15);                          // waits for the servo to get there
}
```