

01076412

การออกแบบและพัฒนาระบบงานไมโครคอนโทรเลอร์ Microcontroller Application Design and Development (Internet of Things)

NodeMCU, Digital Input, Digital Output, External Interrupt, ADC, PWM

NodeMCU 1.0

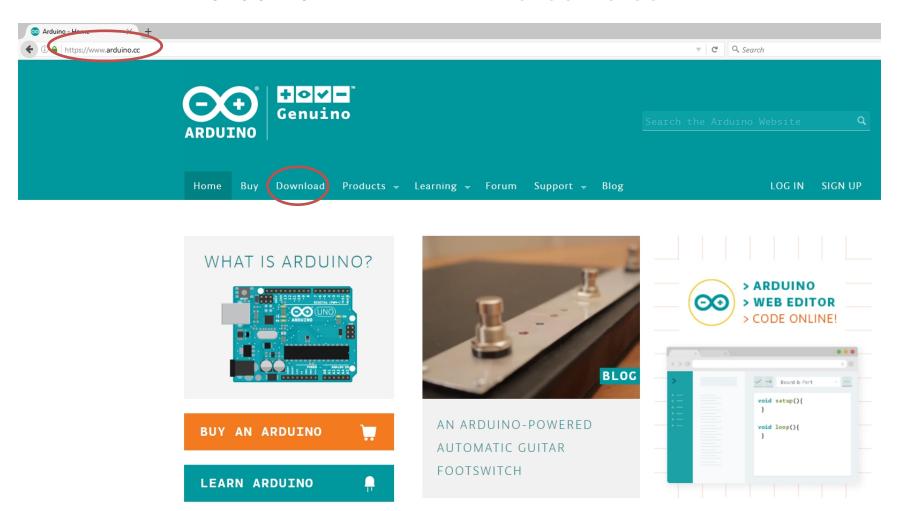


• ข้อมูลเชิงเทคนิค

- ใช้โมดูล ESP-12E (ESP8266 SoC chip) ของบริษัท Al Thinker
- ใช้ชิป Flash ความจุ 32Mbits (4MBytes)
- ใช้ชิป CP2102 ของ Silabs ทำหน้าที่เป็นส่วนเชื่อมต่อ USB-to-Serial
- มีขาสำหรับ SPI สำหรับต่อกับการ์ด SD
- ขา GPIO3/RXD0 และ GPIO1/TXD0 ต่อกับขา TXD และ RXD ของชิป CP2102 ตามลำดับ
- ขา GPIO13/RXD2 และ GPIO15/TXD2 (ใช้เป็นพอร์ต Serial เพิ่มอีกหนึ่งชุด)
- มีวงจรควบคุมแรงดัน 3.3V (@800mA max.) บนบอร์ด สามารถจ่ายแรงดันไฟเลี้ยง +5V จากภายนอก ได้ (ต่อเข้าที่ขา VDD5V)
- ใช้คอนเนกเตอร์แบบ micro-USB สำหรับจ่ายแรงดันไฟเลี้ยง (VUSB) เท่ากับ +5V และสำหรับดาวน์
 โหลดเฟิร์มแวร์
- รับอินพุตแรงดันแบบแอนะล็อกสำหรับวงจร ADC (ขนาด 10 บิต) ที่อยู่ภายในชิป ผ่านวงจรแบ่งแรงดัน ด้วยตัวต้านทาน 100k / 220k (ลดแรงดันอินพุตจาก 0..3.3V ลงมา ให้อยู่ในช่วง 0V..1V)



• ดาวน์โหลด arduino จากเว็บ www.arduino.cc





• ดาวน์โหลดตาม OS ที่ใช้งาน



ARDUINO 1.8.1

The open-source Arduino Software (IDE) makes it easy to write code and upload it to the board. It runs on Windows, Mac OS X, and Linux. The environment is written in Java and based on Processing and other open-source software.

This software can be used with any Arduino board. Refer to the Getting Started page for Installation instructions. Windows Installer Windows ZIP file for non admin install

Windows app Get -



Mac OS X 10.7 Lion or newer

Linux 32 bits Linux 64 bits

Linux ARM

Release Notes Source Code Checksums (sha512)

Connect, Collaborate, Create. Learn more about the Create platform.

Try out the new **Arduino Web Editor**



• เลือก JUST DOWNLOAD และติดตั้ง

Support the Arduino Software

Consider supporting the Arduino Software by contributing to its development. (US tax payers, please note this contribution is not tax deductible). Learn more on how your contribution will be used.



JUST DOWNLOAD

CONTRIBUTE & DOWNLOAD

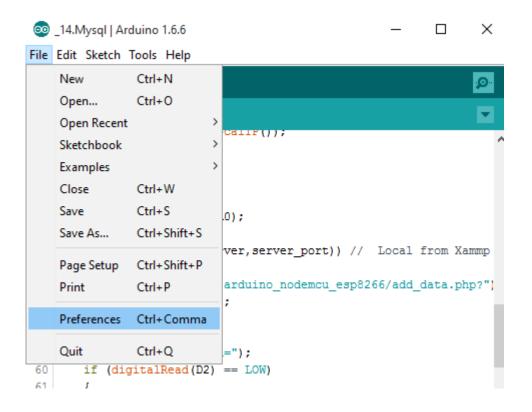


• เรียกขึ้นมาทำงาน

```
20 _8266_1.0_Blink | Arduino 1.6.13
File Edit Sketch Tools Help
  _8266_1.0_Blink
 #define DO 16
#define LED DO
void setup()
pinMode (LED, OUTPUT); // setup output
void loop()
digitalWrite (LED, HIGH); // Pin DO is HIGH
delay (250);
              NodeMCU 1.0 (ESP-12E Module), 80 MHz, 115200, 4M (3M SPIFFS) on COM1
```



• เลือก File -> Preference



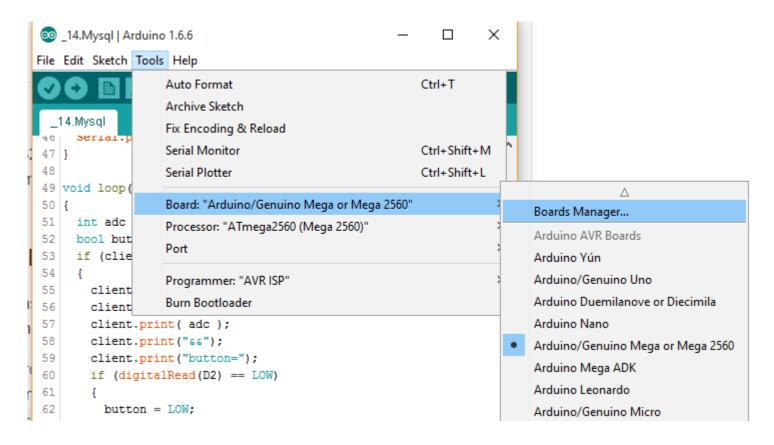


http://arduino.esp8266.com/stable/package_esp8266com_index.json

references		\times
Settings Network		
Sketchbook location:		
C:\Users\khtha\Documents\Arduino Browse		
Editor language:	System Default very (requires restart of Arduino)	
Editor font size:	12	
Interface scale:	✓ Automatic 100 ÷ % (requires restart of Arduino)	
Show verbose output during:	compilation upload	
Compiler warnings:	None v	
Display line numbers		
☐ Enable Code Folding		
✓ Verify code after upload		
Use external editor		
☐ Check for updates on startup		
Update sketch files to new extension on save (.pde -> .ino)		
✓ Save when verifying or uploading		
Additional Boards Manager URLs: h tp://arduino.esp8266.com/stable/package_esp8266com_index.json		
More preferences can be edited directly in the file		
C:\Users\khtha\AppData\Local\Arduino15\preferences.txt		
(edit only when Arduino is not running)		
	ОК	Cancel
	OK.	Caricei



• เรียก Board Manager





- ป้อนตัวกรอง esp8266 แล้วติดตั้ง
- ถ้าแสดงดังรูป แปลว่าติดตั้งเรียบร้อย

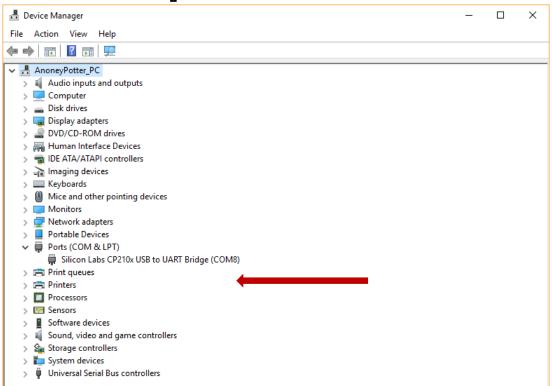


ทดสอบการทำงาน



- เสียบ NodeMCU กับ USB ของเครื่อง PC
- เรียกดู Device Manager

• ถ้า Com Port ไม่ขึ้นตามรูป ให้ติดตั้ง Driver

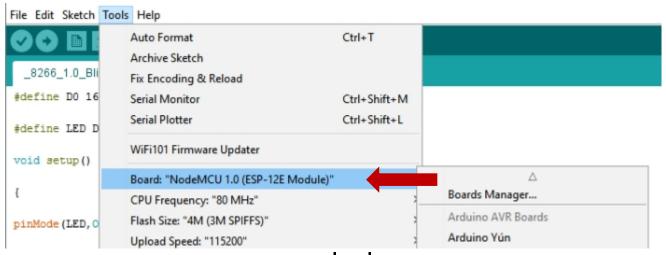


https://www.silabs.com/products/mcu/Pages/USBtoUARTBridgeVCPDrivers.aspx

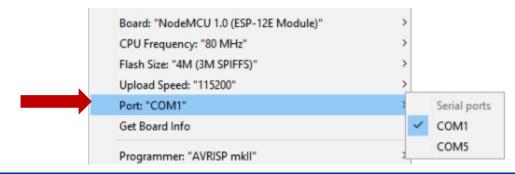
กำหนด Board และ Port



• ไปที่ Tools -> Board และเลือกบอร์ดเป็น NodeMCU 1.0

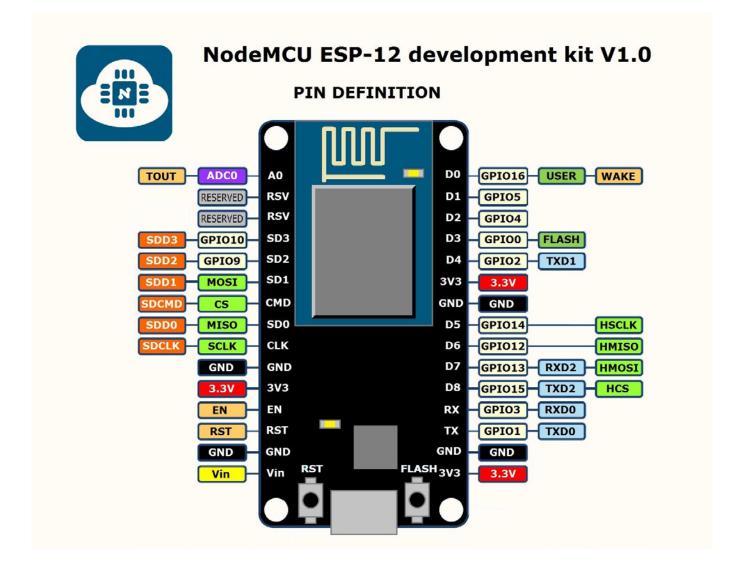


• เลือก Port เป็น Port ที่เพิ่มเข้ามาใหม่



Pinout





PinMode



Syntax:

pinMode(pin, mode)

Parameter:

pin: the number of the pin whose mode you wish to set

mode: INPUT, OUTPUT or INPUT_PULLUP.

Digital Output



Syntax:

digitalWrite(pin, logic)

Parameter:

pin: the number of the pin whose mode you wish to set

logic: HIGH or LOW.

Blinky (ไฟกระพริบ)



```
#define D0 16 //Map NodeMCU pin to ESP8266 Module
#define LED D0 // Define LED pin
void setup()
{
   pinMode(LED,OUTPUT); // setup output
}
void loop()
{
   digitalWrite(LED,HIGH); // Pin D0 is HIGH
   delay(250);
   digitalWrite(LED,LOW); // Pin D0 is LOW
  delay(250);
}
```

Excercise



ให้เขียนโปรแกรมไฟกระพริบ 1 วินาทีต่อครั้ง 3 ครั้ง และ 0.5
 วินาทีต่อครั้ง 3 ครั้ง สลับกันไป

Digital Input



Syntax:

pinMode(pin, mode)

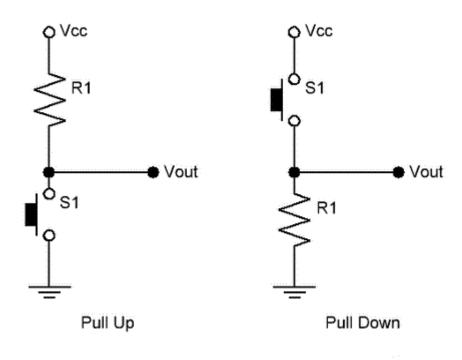
Parameter:

pin: the number of the pin whose mode you wish to set

mode: INPUT, OUTPUT or INPUT_PULLUP.

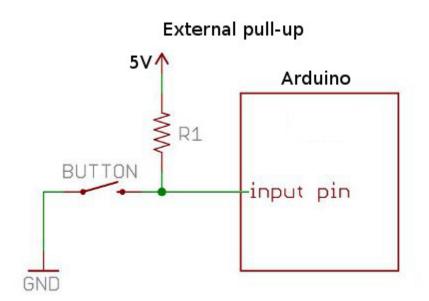
Pull Up or Pull Down

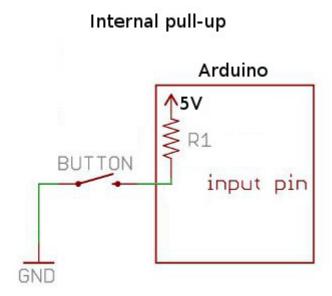




Input Pull Up







Digital Read



Syntax:

digitalRead(pin)

Parameter:

pin: the number of the pin whose mode you wish to set

Return:

HIGH: when the logic is HIGH

LOW: when the logic is LOW





```
#define D2 4
                        // Map NodeMCU to ESP8266 pin
#define button D2
#define pressed LOW
void setup()
   Serial.begin(9600); pinMode(button,INPUT_PULLUP);
void loop()
   bool ReadSwitch = digitalRead(button);
   if(ReadSwitch == pressed)
        Serial.println("Pressed Switch.");
        delay(500);
```

Excercise



• เขียนโปรแกรมอ่านข้อมูลจากสวิตซ์และแสดงใน Serial Monitor หากไม่มีสวิตซ์ให้ใช้สายไฟจิ้มที่ Low แทน

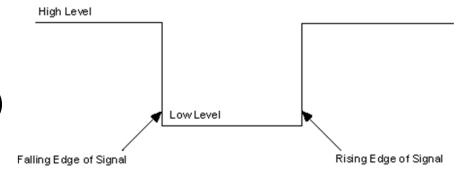
การใช้งาน External Interrupt



Syntax:

attachInterrupt(interrupt, ISR, mode)

Parameter:



interrupt: attached to any GPIO pin, except GPIO16.

ISR (interrupt service routine): call when the interrupt occurs; this function must take no parameters and return nothing.

Mode: defines when the interrupt should be triggered.

LOW to trigger the interrupt whenever the pin is low.

CHANGE to trigger the interrupt whenever the pin changes value.

RISING to trigger when the pin goes from low to high.

FALLING for when the pin goes from high to low.

Program attach interrupt



```
// set pin numbers:
#define D0 16 // Map NodeMCU Pin to ESP8266 Pin
#define D2 4
#define buttonPin D2 // pushbutton pin
                   // LED pin
#define ledPin D0
void setup()
  Serial.begin(115200); // initialize serial:
 pinMode(ledPin, OUTPUT);
 pinMode(buttonPin, INPUT PULLUP);
 attachInterrupt(buttonPin, EXTI2 ISR, CHANGE);
void loop()
 delay(250);
void EXTI2_ISR()
  digitalWrite(ledPin,!digitalRead(ledPin));
  Serial.println("Interrupt from pin D2");
```

Exercise



- ใช้วงจรจาก Exercise ที่ผ่านมา แต่ให้ใช้ Interrupt แทน
- โดยกดปุ่ม 1 ครั้งให้ดับ กดอีกครั้งให้ติด

Analog to Digital Convertor



Syntax:

analogRead(pin)

Parameter:

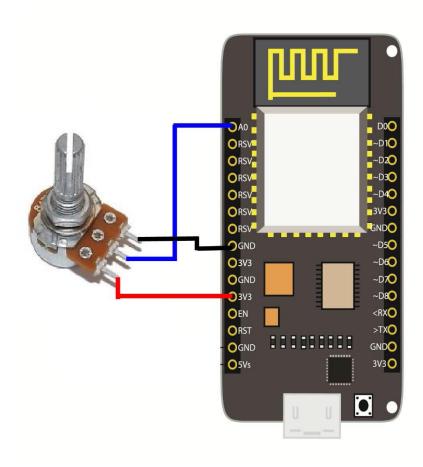
pin: the number of the analog input pin (A0) in ESP8266 has only A0 pin

Return:

int (0 to 1023) 10 bits

Example





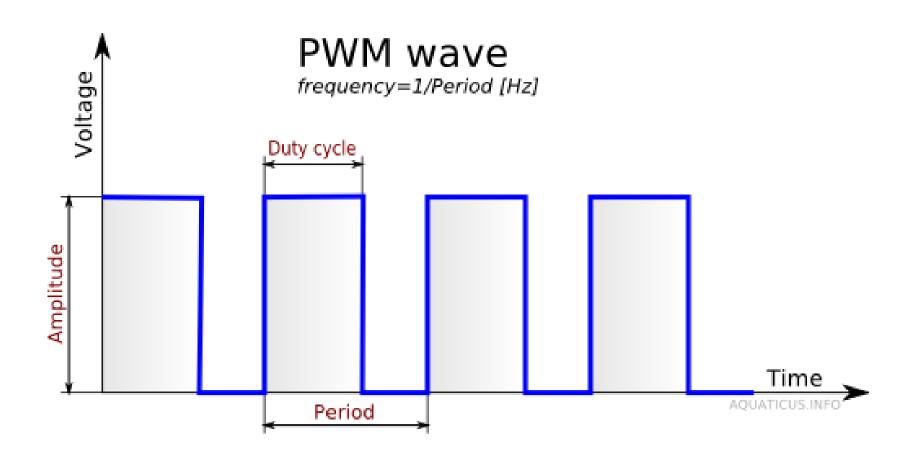
Program: Analog Read



```
void setup()
       Serial.begin(115200);
void loop()
      // read the input on analog pin 0:
      int sensorValue = analogRead(A0);
      Serial.print("ADC 10 bit = ");
      Serial.print(sensorValue);
                                                   // print out the value you read:
      float volts = 3.30*(float)sensorValue/1023.00;
      Serial.print(" , Voltage = "); Serial.print(volts,2);
      Serial.println(" V");
      delay(1); // delay in between reads for stability
```

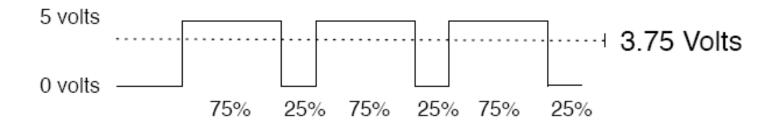
Pulse Width Modulation (PWM)

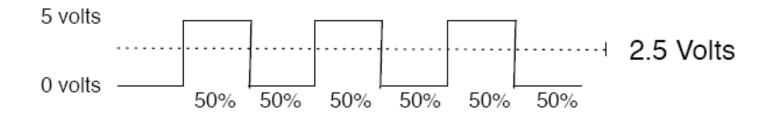


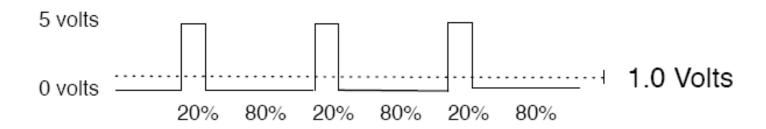


PWM - Adjust duty cycle









PWM



Syntax:

analogWrite(pin, duty)

Parameter:

pin: the pin to write to.

duty: duty cycle in 10 bits(0-1023) at default 1KHz.

PWM - Example



```
#define PWM_Pin 16 // LED on NODEMCU
#define PWM_off LOW

int duty = 512
void setup()
{
    pinMode(PWM_Pin,OUTPUT);
    digitalWrite(PWM_Pin,PWM_off);
}

void loop()
{
    analogWrite(PWM_Pin,duty);
}
```

PWM – Adjust Frequency



Syntax:

analogWriteFreq(freq)

Parameter:

freq: to change the frequency.

Exercise



 ให้แก้ไขโปรแกรม ใช้ PWM ให้ค่อยหรี่ LED จนดับ จากนั้นเพิ่ม ความสว่างจน LED สว่างเต็มที่ สลับกันไปเรื่อย ๆ

PWM – Adjust Frequency



```
#define D0 16 // USER LED Wake
void setup()
{
      pinMode(D0, OUTPUT);
      digitalWrite(D0,LOW);
      analogWrite(D0,512);
void loop()
      for (int f = 250; f <= 1000; f++)
            analogWriteFreq(f);
            delay(5);
```

Exercise



ให้แก้ไขโปรแกรม ใช้ PWM โดยเปลี่ยน Frequency จาก 250
 HZ ค่อยๆเพิ่มขึ้นไปถึง 1KHz และจาก 1 KHz ค่อยๆลดลงมาที่
 250 Hz





For your attention