#### **TEMA 2 ENTRADAS Y SALIDAS DIGITALES**

### Qué es una Entrada y una Salida Digital?¿

Entrada Digital: Arduino recibe señales digitales (valores de 0 o 1) desde sensores o dispositivos. Por ejemplo, un pulsador que se presiona o no.

Salida Digital: Arduino envía señales digitales para controlar dispositivos como LEDs, relés, motores, etc., activándolos (HIGH) o desactivándolos (LOW).

#### 2. Configuración de Pines Digitales

### 2.1 pinMode(pin, mode)

Configura un pin como entrada o salida.

pin: Número del pin digital que quieres usar.

mode: Modo del pin (INPUT, OUTPUT, INPUT\_PULLUP).

#### Ejemplo:

```
pinMode(2, INPUT); // Configurar pin 2 como entrada
pinMode(13, OUTPUT); // Configurar pin 13 como salida
pinMode(3, INPUT_PULLUP); // Entrada con resistencia pull-up interna
```

#### 3. Lectura de Entradas Digitales

digitalRead(pin)

- Lee el estado de un pin configurado como entrada.
- Devuelve HIGH (5V) o LOW (0V).

Ejemplo: Leer el estado de un botón conectado al pin 2.

### **Ejemplo**

#### int buttonState;

```
void setup() {
```

```
pinMode(2, INPUT); // Configurar el pin 2 como entrada
Serial.begin(9600); // Iniciar comunicación serial
}
void loop() {
```



```
buttonState = digitalRead(2); // Leer el estado del botón
 if (buttonState == HIGH) {
  Serial.println("Botón presionado");
 } else {
  Serial.println("Botón no presionado");
 }
 delay(50<u>0);</u>
}
4. Escritura en Salidas Digitales
digitalWrite(pin, value)
      Configura un pin de salida en HIGH o LOW.
      value: HIGH (enciende el dispositivo) o LOW (lo apaga).
Ejemplo: Encender y apagar un LED conectado al pin 13.
Ejemplo
void setup() {
 pinMode(13, OUTPUT); // Configurar el pin 13 como salida
}
void loop() {
 digitalWrite(13, HIGH); // Encender LED
                     // Esperar 1 segundo
 delay(1000);
 digitalWrite(13, LOW); // Apagar LED
 delay(1000);
                     // Esperar 1 segundo
}
```



#### 5. Uso de Resistencia Pull-Up Interna

Arduino puede activar una resistencia **pull-up** interna para garantizar que un pin no quede "flotando" cuando no se aplica señal.

### Modo INPUT\_PULLUP

- Configura el pin como entrada con resistencia pull-up habilitada.
- Muy útil para botones o interruptores.

```
Ejemplo:

void setup() {

pinMode(2, INPUT_PULLUP); // Configurar pin 2 con resistencia pull-up
}

void loop() {

if (digitalRead(2) == LOW) { // El botón está presionado

Serial.println("Botón presionado");
} else {

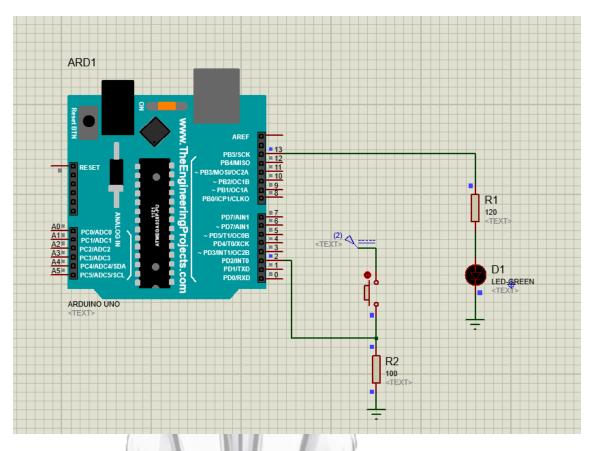
Serial.println("Botón no presionado");
}

delay(500);
}
```



#### **PROGRAMA EJEMPLOS**

#### 2.1.CONTROL DE LED CON PULSADOR



#### **PROGRAMA**

```
const int ledPin = 13; // LED conectado al pin 13
const int pulsador = 2; // Pulsador conectado al pin 2
```

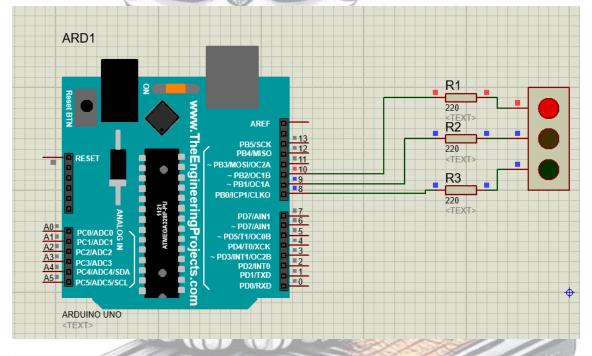
```
void setup() {
  pinMode(ledPin, OUTPUT);  // Configurar el pin del LED como salida
pinMode(pulsador, INPUT_PULLUP);  // Habilitar resistencia pull-up interna
}
void loop() {
  // Leer el estado del pulsador (inverso debido a la resistencia pull-up)
  int buttonState = digitalRead(pulsador);
```





```
if (buttonState == HIGH) { // Pulsador presionado (con pull-up, el estado es LOW)
  digitalWrite(13, HIGH); // Encender LED
 } else {
  digitalWrite(13, LOW); // Apagar LED
 }
}
```

## 2.2 PARPADEO DE LEDS SEMÁFORO



### Materiales necesarios

- 1. Arduino Uno (o cualquier otra placa Arduino).
- 2. 3 LEDs (rojo, amarillo, verde).
- 3. 3 resistencias de 220 ohmios (una por cada LED).
- 4. Cables de conexión.
- 5. Protoboard (opcional, para conexiones organizadas).



#### Esquema de conexión

- 1. Conecta el ánodo del LED rojo al pin digital 8.
- 2. Conecta el ánodo del LED amarillo al pin digital 9.
- 3. Conecta el ánodo del LED verde al pin digital 10.
- Conecta los cátodos de cada LED a una resistencia de 220 ohmios, y luego a GND.

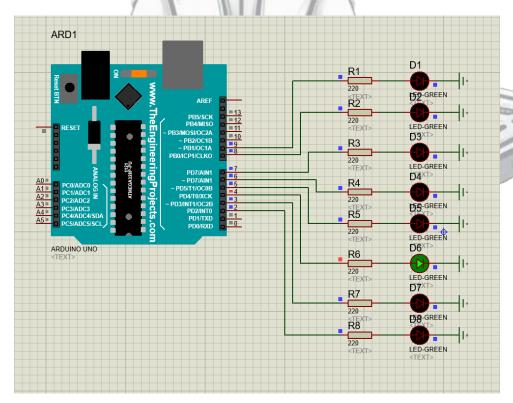
#### **PROGRAMA**

```
// Pines de los LEDs
const int ledRojo = 8; // LED rojo conectado al pin 8
const int ledAmarillo = 9; // LED amarillo conectado al pin 9
const int ledVerde = 10; // LED verde conectado al pin 10
void setup() {
 // Configurar los pines como salida
 pinMode(ledRojo, OUTPUT);
 pinMode(ledAmarillo, OUTPUT);
 pinMode(ledVerde, OUTPUT);
}
void loop() {
 // Encender LED rojo (stop)
 digitalWrite(ledRojo, HIGH);
 digitalWrite(ledAmarillo, LOW);
 digitalWrite(ledVerde, LOW);
 delay(5000); // Mantener encendido por 5 segundos
 // Encender LED amarillo (precaución)
 digitalWrite(ledRojo, LOW);
```



```
digitalWrite(ledAmarillo, HIGH);
digitalWrite(ledVerde, LOW);
delay(2000); // Mantener encendido por 2 segundos
// Encender LED verde (go)
digitalWrite(ledRojo, LOW);
digitalWrite(ledAmarillo, LOW);
digitalWrite(ledVerde, HIGH);
delay(5000); // Mantener encendido por 5 segundos
// Regresar al LED amarillo (precaución)
digitalWrite(ledRojo, LOW);
digitalWrite(ledAmarillo, HIGH);
digitalWrite(ledVerde, LOW);
delay(2000); // Mantener encendido por 2 segundos
}
```

### 2.3.LUCES SECUENCIALES 8 LEDS





#### **Materiales necesarios:**

- 1. Arduino Uno o similar.
- 2. 8 LEDs.
- 3. 8 Resistencias de  $220\Omega$ .
- 4. Protoboard.
- 5. Cables de conexión.

#### **Conexiones:**

#### 1. **LEDs:**

- Conecta el ánodo (pierna más larga) de cada LED a un pin digital del Arduino.
- Conecta el cátodo (pierna más corta) de cada LED a GND a través de una resistencia de 220Ω.

#### 2. Pines de conexión:

- $\circ$  LED 1 → Pin digital 2.
- o LED 2 → Pin digital 3.
- o LED 3 → Pin digital 4.
- $\circ$  LED 4 → Pin digital 5.
- $\circ$  LED 5 → Pin digital 6.
- o LED 6 → Pin digital 7.
- LED 7 → Pin digital 8.
- LED 8 → Pin digital 9.

#### **PROGRAMA**

// Pines donde están conectados los LEDs

int leds[] =  $\{2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9\}$ ;

int numLeds = 8; // Número de LEDs





```
void setup() {
 // Configurar los pines de los LEDs como salida
 for (int i = 0; i < numLeds; i++) {
  pinMode(leds[i], OUTPUT);
 }
}
void loop() {
 // Encender los LEDs uno por uno
 for (int i = 0; i < numLeds; i++) {
  digitalWrite(leds[i], HIGH); // Encender LED
                        // Esperar 200 ms
  delay(200);
  digitalWrite(leds[i], LOW); // Apagar LED
 }
}
```

