



Introdução à Robótica Arduino

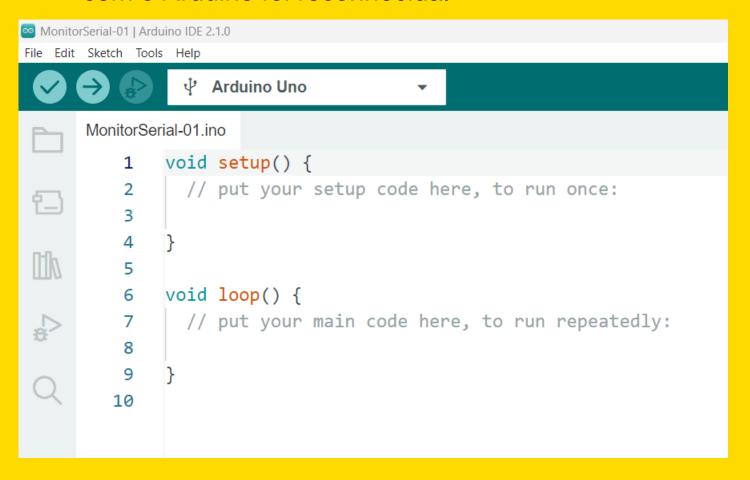




O monitor serial é uma ferramenta presente na IDE do Arduino e por ela você pode acompanhar qualquer impressão ou transferência de dados via serial.



Abra a IDE do Arduino, conecte sua placa a USB e verifique se a porta de comunicação com o Arduino foi reconhecida.





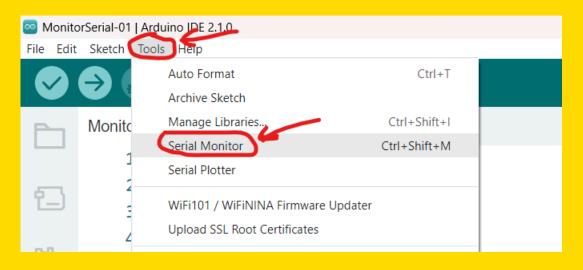


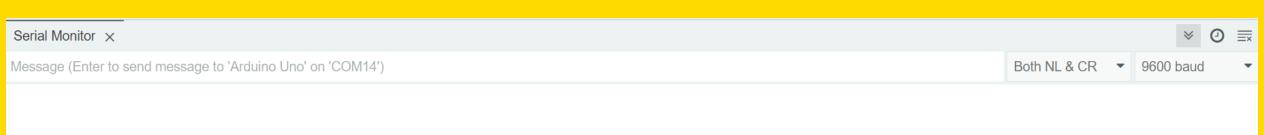
Agora vamos aprender a ler dados enviados para a porta serial do Arduino e exibí-los.

```
MonitorSerial-01.ino
        void setup() {
          Serial.begin(9600);
        void loop() {
          Serial.println("PEQUENOS TALENTOS");
          delay(1000);
    9
   10
```



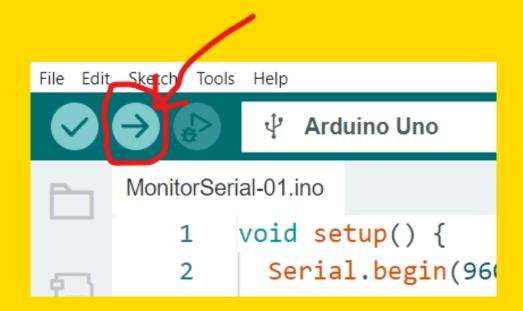
Abra a janela do Monitor Serial.







Envie o código para o Arduino

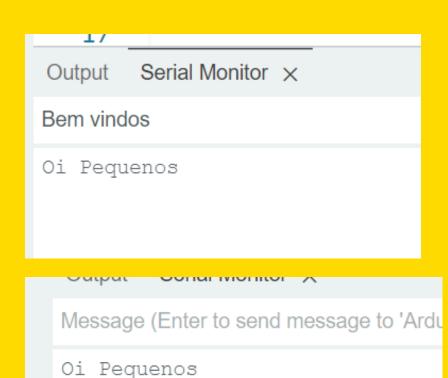


```
Message (Enter to send message to
THEOLISTON TERMINATION
PEQUENOS TALENTOS
PEQUENOS TALENTOS
PEQUENOS TALENTOS
PEQUENOS TALENTOS
PEQUENOS TALENTOS
PEQUENOS TALENTOS
PEOUENOS TALENTOS
PEQUENOS TALENTOS
PEOUENOS TALENTOS
PEQUENOS TALENTOS
PEQUENOS TALENTOS
PEQUENOS TALENTOS
```



Agora vamos ver como enviar caracteres para a porta serial do Arduino

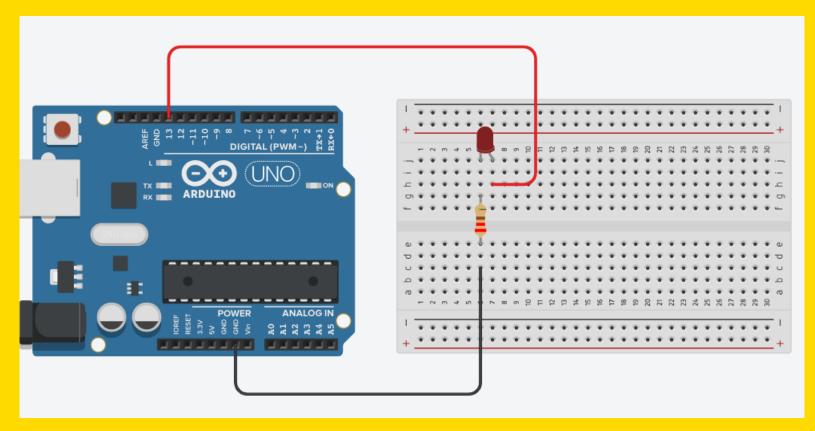
```
MonitorSerial-01.ino
       void setup() {
          Serial.begin(9600);
   5
        char c;
        void loop() {
          if (Serial.available()>0){
            c = Serial.read();
  10
            Serial.print(c);
  11
  12
  13
  14
```



Bem vindos



Para a parte prática vamos fazer com que um Led acenda ou apague, utilizando comandos enviados pela porta serial.







```
MonitorSerial-01.ino
       int led = 13;
       void setup() {
         Serial.begin(9600);
         pinMode(led,OUTPUT);
   5
       char c;
       void loop() {
         if (Serial.available()>0){
         c = Serial.read();
  10
         if(c == 'L'){
  11
              digitalWrite(led, HIGH);
  12
  13
            if(c == 'D'){
  14
              digitalWrite(led, LOW);
  15
  16
  17
  18
```

```
int led = 13;
void setup() {
  Serial.begin(9600);
  pinMode(led,OUTPUT);
char c;
void loop() {
  if (Serial.available()>0){
    c = Serial.read();
    if(c == 'L'){
      digitalWrite(led, HIGH);
    if(c == 'D'){
      digitalWrite(led, LOW);
```



Depois de enviado o programa para o Arduino, abra o monitor serial e digite "L" e depois "D".

Para pensar e testar

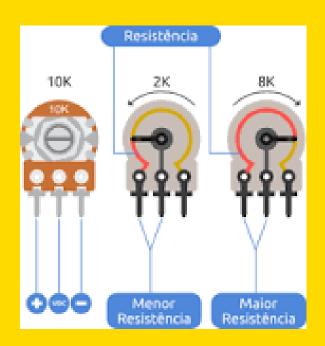
O que acontece se você digitar?

- _
- **-** d
- ligado
- LIGADO
- LID



Um potenciômetro é um componente eletrônico que possui resistência elétrica ajustável (elemento resistivo), que possui normalmente três terminais onde a conexão central é deslizante e manipulável via cursor móvel

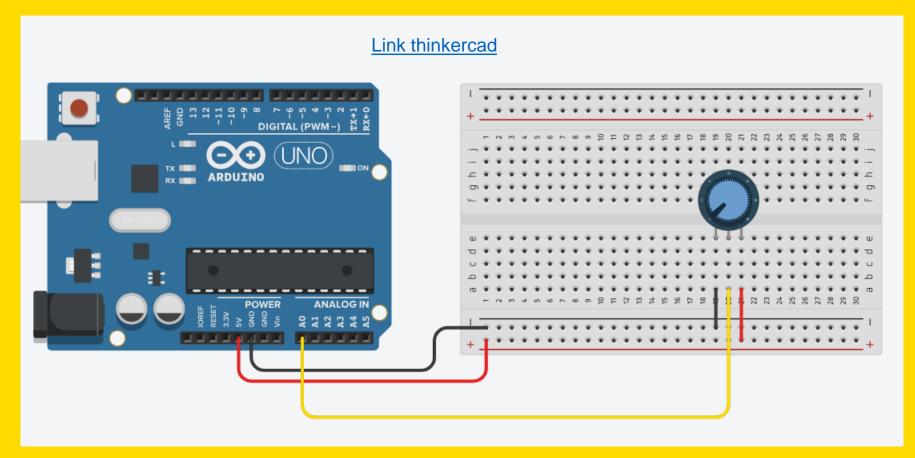








Monte o seguinte circuito





```
potenciometro.ino
       int pinoPOT = A0; //PINO ANALÓGICO A0 UTILIZADO PELO POTENCIÔMETRO
       int potvalor;
       void setup()
         Serial.begin(9600);
         pinMode(pinoPOT, INPUT); //DEFINE O PINO COMO ENTRADA
   8
   9
       void loop()
  10
         potvalor = map(analogRead(pinoPOT), 0, 1023, 0, 180);
  11
  12
         Serial.print("Valor do Potenciometro = ");
         Serial.println(potvalor);
  13
  14
         delay(250);
  15
  16
```

```
int pinoPOT = A0; //PINO ANALÓGICO A0 UTILIZADO
PELO POTENCIÔMETRO
int potvalor;
void setup()
  Serial.begin(9600);
  pinMode(pinoPOT, INPUT); //DEFINE O PINO COMO
ENTRADA
void loop()
  potvalor = map(analogRead(pinoPOT), 0, 1023, 0,
180);
  Serial.print("Valor do Potenciometro = ");
  Serial.println(potvalor);
  delay(250);
```



Envie o programa para o Arduino, deixe a janela do monitor serial aberta e verifique as saídas ao movimentar o cursor do potenciômetro.

```
Valor do Potenciometro = 0
```

```
Valor do Potenciometro = 64

Valor do Potenciometro = 64
```

```
Valor do Potenciometro = 180
```

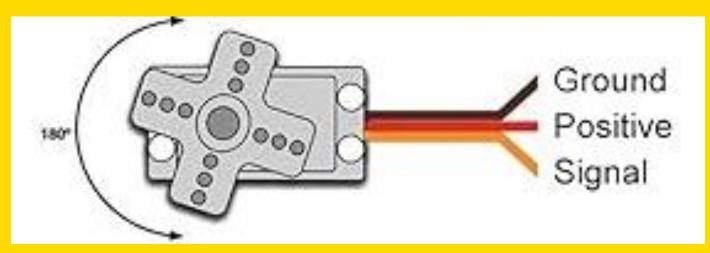
O programa faz com que o valor inicial seja 0 e o valor final 180. Isso é possível devido a utilização da função map que faz o mapeamento dos valores de entrada obtidos em volts e os converte para uma faixa de valores que definimos (de 0 a 180).

Servo Motor



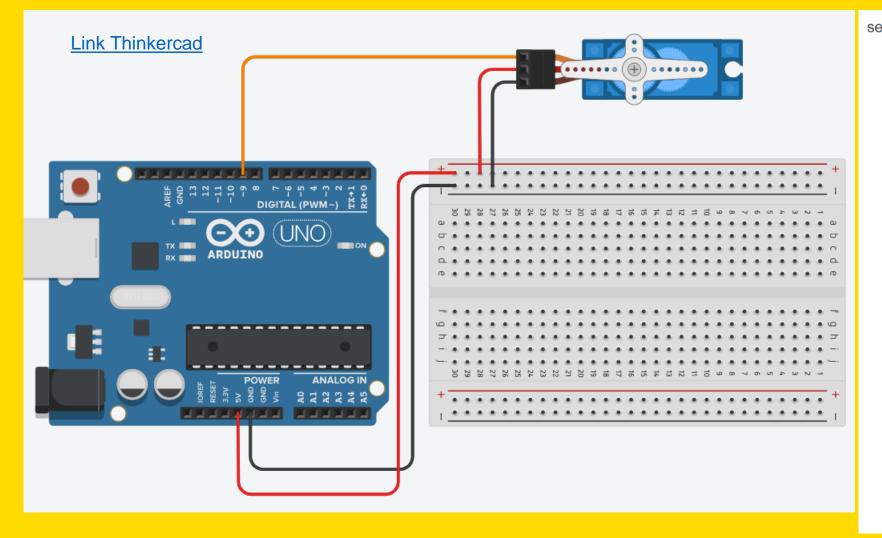
Um servo motor é um dispositivo eletromecânico que converte sinais de controle em movimento mecânico preciso. É composto por três principais componentes: um motor, um sistema de feedback e um controlador.





Servo Motor

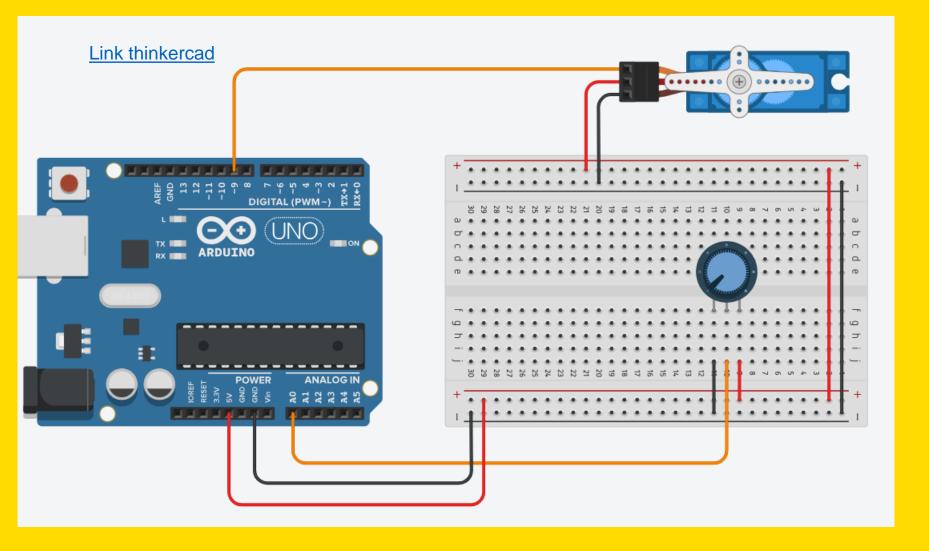




```
servo_motor.ino
       #include <Servo.h>
       Servo meuservo;
       void setup()
         meuservo.attach(9);
       void loop()
  10
         meuservo.write(180);
  11
  12
          delay(1800);
         meuservo.write(0);
  13
          delay(1800);
  14
         meuservo.write(90);
  15
          delay(1800);
  16
  17
         meuservo.write(0);
  18
          delay(1800);
  19
```

Servo Motor e Potenciômetro





Servo Motor e Potenciômetro



```
servo motor potenciometro.ino
       #include <Servo.h>
       Servo meuservo;
       int pinoPOT = A0;
       int potvalor;
       void setup()
         Serial.begin(9600);
         pinMode(pinoPOT, INPUT);
         meuservo.attach(9);
  10
  11
  12
  13
       void loop()
  14
  15
  16
         potvalor = map(analogRead(pinoPOT), 0, 1023, 0, 180);
         Serial.print("Valor do Potenciometro = ");
  17
         Serial.println(potvalor);
  18
  19
         meuservo.write(potvalor);
  20
  21
```