



Aula 3

Palestrante: Adauto Silva

Email: adauttosilva@gmail.com

Blog: equipetechhunters.blogspot.com.br

Lattes:



Bloco Principal

Void Setup()

Void loop()



Instrunções básicas

pinMode(pino de 0 a 13, INPUT ou OUTPUT);

Se INPUT é entrada de dados. Se OUTPUT é saída de dados.

digitalRead(pino de 0 a 13);

Faz a leitura do pino escolhido se está em nível lógico alto (HIGH ou 1) ou nível lógico baixo (LOW ou 0).

digitalWrite(pino, HIGH/LOW);

Escreve no pino escolhido um nível lógico alto (HIGH ou 1) ou nível lógico baixo (LOW ou 0).

analogRead(pino);

Lê uma entrada analógica (variável) no pino escolhido.

delay(ms);

Determina o tempo que o Arduino irá esperar até executar a próxima linha de código.

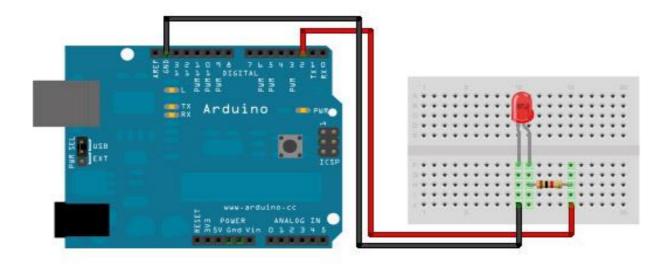


Liga led

```
void setup(){
pinMode(13,OUTPUT); // define que o pino 13 é saida
}
void loop(){
digitalWrite(13,HIGH); // coloco o pino 13 em nivel logico
    alto
}
```



Liga led



http://makebits.net/arduino-de-principiante-a-utilizador-avancado-aula-1/



Pisca led

```
void setup(){
pinMode(13,OUTPUT); // define que a porta 13 vai ser
  saida
void loop(){
digitalWrite(13,HIGH); // colocao nivel da porta 13 alto
  =5V
delay(1000); // gera um atraso de 1 segundo.
digitalWrite(13,LOW); // coloca o nivel da porta 13 baixo
  =0V
delay(1000); // gera um atraso de 1 segundo.
```

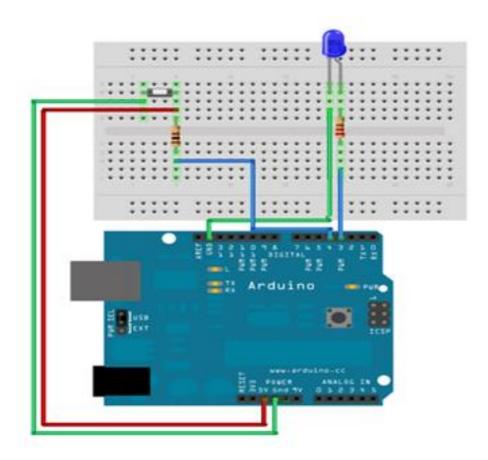


Ligar led com botão

```
// Ligar um led precionando o botao.
void setup(){
pinMode(13,OUTPUT); // define que a porta 13 vai ser saida
pinMode(8,INPUT); // define que a porta 8 vai ser entrada
void loop(){
 // verifica se a porta 8 esta em nivel logico alto
 if(digitalRead(8)==HIGH){
digitalWrite(13,HIGH); // colocao nivel da porta 13 alto =5V
} else { //se nao realiza a funcao abaixo.
  digitalWrite(13,LOW); // coloca o nivel da porta 13 baixo =0V
```



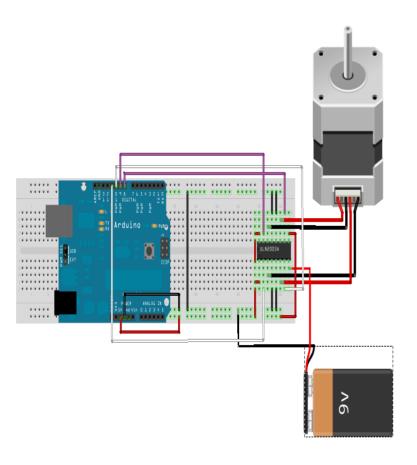
Ligar led com botão



http://groem.wordpress.com//modulo-1-arduino-kit-iniciante/



Motor de passo





Made with 🛭 Fritzing.org

http://feiradeciencia.com.br

http://suhanko.com/2011/08/30/eletronica-digital-com-arduino-stepper-motor-controlando-motor-de-passo/



Motor de passo

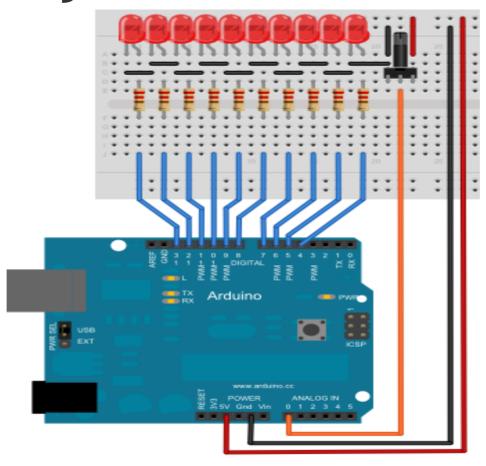
```
int temp=50;

void setup(){
pinMode(13,OUTPUT); // define que a porta 13 vai ser saida
pinMode(12,OUTPUT); // define que a porta 12 vai ser saida
pinMode(11,OUTPUT); // define que a porta 11 vai ser saida
pinMode(10,OUTPUT); // define que a porta 10 vai ser saida
pinMode(8,INPUT); // define que a porta 8 vai ser entrada
}
```

```
void loop(){
 // verifica se o porta 8 esta em nivel logico alto 🐇
 if(digitalRead(8)==HIGH){
 digitalWrite(13, HIGH); // colocao nivel da porta 13 alto =5V
 delay(temp);
 digitalWrite(13, LOW); // coloca o nivel da porta 13 baixo =0V
 delay(temp);
 digitalWrite(12, HIGH); // colocao nivel da porta 12 alto =5V
 delay(temp);
 digitalWrite(12, LOW); // coloca o nivel da porta 12 baixo =0V
 delay(temp);
 digitalWrite(11, HIGH); // colocao nivel da porta 11 alto =5V
 delay(temp);
 digitalWrite(11, LOW); // coloca o nivel da porta 11 baixo =0V
 delay(temp);
 digitalWrite(10, HIGH); // colocao nivel da porta 10 alto =5V
 delay(temp);
                 http://groem.wordpress.com//modulo-1-arduino-kit-iniciante/
 digitalWrite(10, LOW); // coloca o nivel da porta 10 baixo =0V
 delay(temp);
```



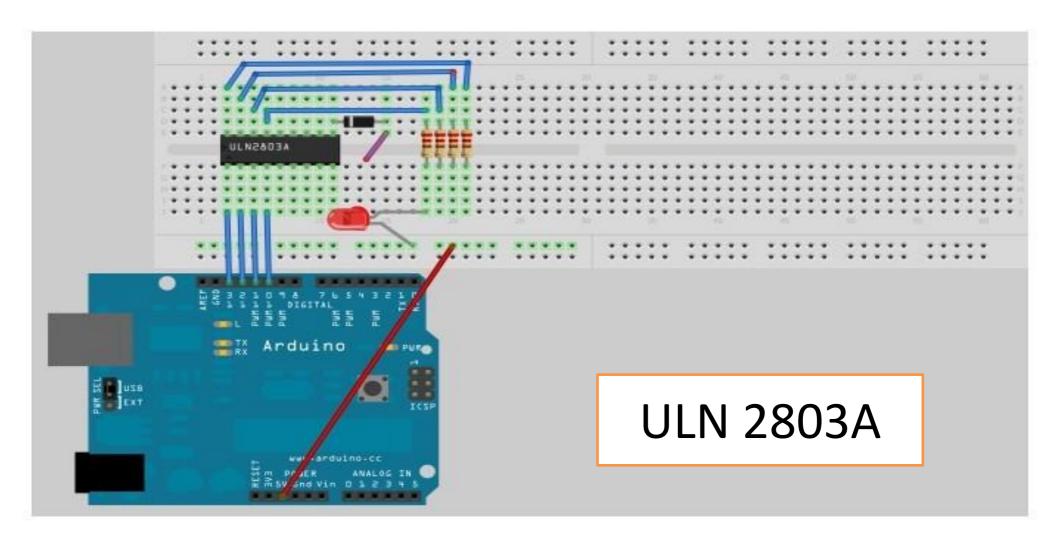
Simulação do Motor de Passo



http://fritzing.org/projects/curso-arduino-knightrider/



Motor de passo





REFERÊNCIAS

http://www.arduino.cc/
http://equipetechhunters.blogspot.com/
http://lusorobotica.com/
http://arduino-ce.blogspot.com/