

ÖRNEK KOD :

```
int LDR_Pin = A0; // LDR'nin bağlandığı analog pin  
void setup() {  
Serial.begin(9600); // Seri iletişimini başlat  
pinMode(LDR_Pin,INPUT);  
}  
void loop() {  
int LDR_Degeri = analogRead(LDR_Pin); // Analog değeri oku  
Serial.print("Analog Değer: ");  
Serial.println(LDR_Degeri);  
delay(1000); // Değerleri her saniye bir oku  
}
```

ÖRNEK KOD :

```
int POT_pin = A3; // POT'un bağlandığı analog pin  
void setup() {  
Serial.begin(9600); // Seri iletişimini başlat  
pinMode(POT_pin,INPUT);  
}  
void loop() {  
int Analog_POT_Deger = analogRead(POT_pin); // Analog değeri oku  
int Gercek_POT_Deger = map(Analog_POT_Degeri ,0,1023,0,5000); // 0-1013 analog – 0 – 5000 ohm  
Serial.print("Analog POT Değeri: ");  
Serial.println(Gercek_POT_Deger + " ohm");  
delay(1000); // Değerleri her saniye bir oku }  
İPUCU : map() fonksiyonu için 5K lük POT ( 5000 ) 10k lük POT için 10000 yazılır.
```

Program Kodları ve Açıklama Satırları

```
const int LEDdizisi[] = {2,3,4,5,6,7,8,9}; // Ledlerin bağlanacağı pinler bir int diziye tanımlandı.

void setup () {
    for(int i=0; i<8 ;i++) //For dongusuyle LEDdizisi elemanlarına ulaşıyoruz.
    {
        pinMode(LEDdizisi[i], OUTPUT); // LED pinleri çıkış olarak ayarlandı.
    }
}

void loop() {
    for(int i=0; i<8; i++) //Tüm LEDleri sırayla 50 milisaniye yakıp sonduruyoruz.
    {
        digitalWrite(LEDdizisi[i],HIGH);
        delay(50);
        digitalWrite(LEDdizisi[i],LOW);
    }

    for(int j=7;j>-1; j--) // LEDleri geri yonde 50 milisaniye yakıp sonduruyoruz.
    {
        digitalWrite(LEDdizisi[j],HIGH); delay(50); digitalWrite(LEDdizisi[j], LOW);
    }
}

true false

int

pinMode

bool

while

random(0,8)

analogRead
```

```
analogWrite  
digitalRead  
DigitalWrite  
  
switch (sayi)  
{  
    case 1:  
        Serial.println("motor 1 calisiyor");  
        break;  
    case 2:  
        Serial.println("motor 2 calisiyor");  
        break;  
    case 3:  
        Serial.println("motor 3 calisiyor");  
        break;  
    default:  
        Serial.println("motor durdu");  
}  
}
```