UNIVERSIDADE PRESBITERIANA MACKENZIE

FACULDADE DE COMPUTAÇÃO E INFORMÁTICA

FERNANDO SACCHETTO SILVA

JOÃO VICTOR CRUZ GARCIA

MATHEUS PEREIRA DOMINGOS

VINICIUS HENRIQUE REINALDO SÁTIRO

SÃO PAULO

2018

Sumário

[Comunicação serial 2](#__RefHeading___Toc64_231421705)

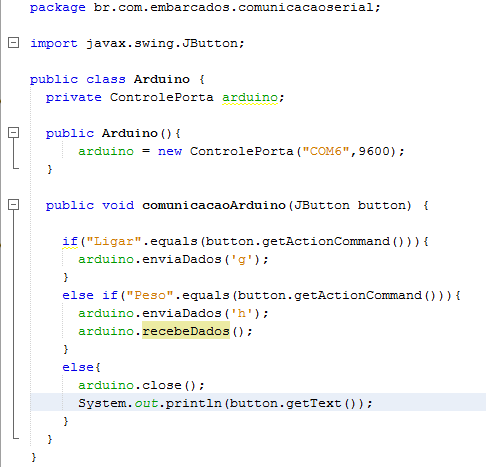
# Comunicação serial

Para a parte de comunicação, utilizamos um projeto em Java para fazer a comunicação serial.

Classe controladora do arduino, no construtor, passamos a porta e o rate serial no qual a comunicação será feita.

No método comunicacaoArduino, passamos o botão que será acionado no JFrame, dependendo do botão ele aciona, ou o motor, ou chama a leitura de dados para ler o peso.

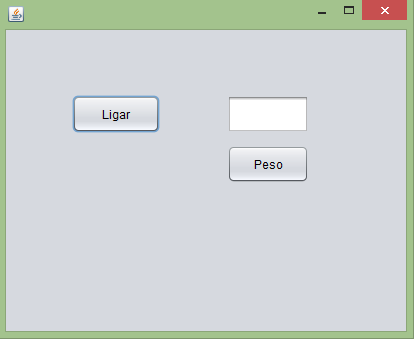
Caso não receba nada ele fecha a conexão.



# JFrame



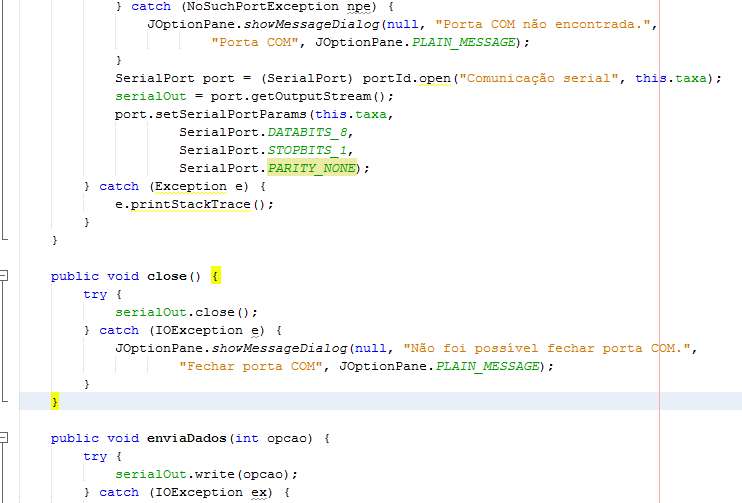
O JFrame para o controle foi feito utilizando o IDE netbeans, as ações dos botões são declaradas nos métodos jButtonMotorMouseClicked e jButtonPesoMouseClicked, esses métodos ouvem eventos de clique nos botões e chamam a função do objeto Arduino passando o botão que foi apertado.

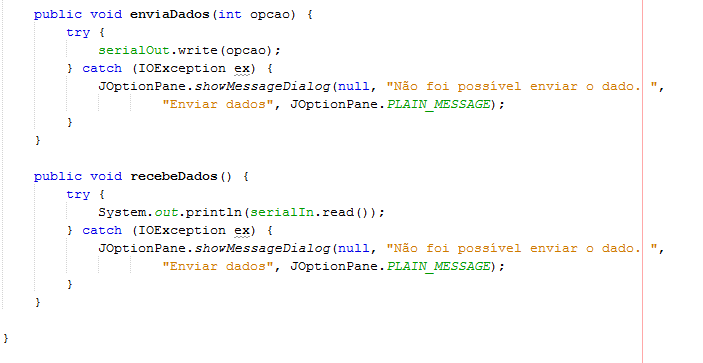


JFrame com os botões que acionam os métodos da classe JFrame.

# Código de controle

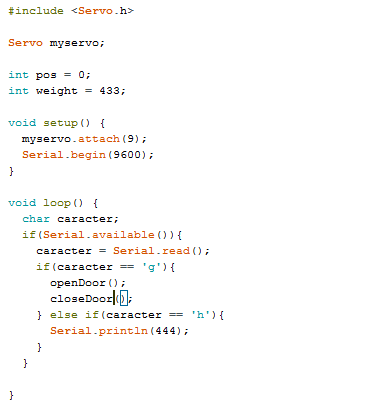


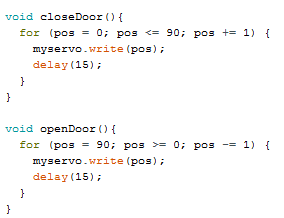




Classe de controle que tem os métodos que fazem o envio e o recebimento de dados para a porta serial, primeiro ele inicializa a conexão utilizando os parâmetros da classe Arduino, então, faz a comunicação por meio das seriais.

# ARDUINO





Código do arduino, preparado para receber o ‘g’ para executar a função de abrir a porta e fechar a porta, e o ‘h’ para enviar o peso.