



Arduino Programmier-Handbuch

Inhalt

Einleitung	2
1. Struktur	4
2. Datentypen	9
3. Arithmetik	10
4. Konstanten	12
5. Ablaufsteuerung	13
6. Digitaler Input - Output	15
7. Analoger Input - Output	17
8. Zeit	18
9. Mathematisch	19
10. Zufallsfunktionen	19
11. Serielle Kommunikation	20
12. Anhang	21

Ref.:
<http://www.freeduino.de/de/books/arduino-programmier-handbuch>
Bearbeitet von DK2JK

Einleitung

Arduino

Arduino ist eine sogenannte "physical computing" Plattform, die auf einem simplen Input Output Microcontrollerboard basiert und eine Entwicklungsumgebung der Processing bzw. Wiring Programmiersprache darstellt. Mit dem Arduino können interaktive autarke Objekte entwickelt werden oder das Microcontrollerboard kann mit auf dem Computer laufender Software verbunden werden (z.B. Macromedia Flash, Processing, Max/MSP, Pure Data, Supercollider). Derzeitig verfügbare Versionen des Arduino können vorgefertigt bezogen werden. Es stehen auch sämtliche Hardware Design Informationen zur Verfügung, mit dessen Hilfe der Arduino komplett selber von hand produziert werden kann.

Das Arduino Projekt wurde mit einer ehrenhaften Erwähnung in der Kategorie "Digitale Communities" beim Prix Ars Electronica 2006.

Implementierungen

Hardware

Ein Arduino Board besteht aus einem Atmel AVR Microcontroller (ATmega168 in neueren Versionen und ATmega8 in älteren) und zusätzlichen Komponenten die Programmierer unterbringen und mit anderen Schaltkreisen zusammenarbeiten. Jedes Board enthält mindestens einen 5-Volt linearen Spannungsregulator und einen 16 MHz Oszillator (oder Ceramic Resonator in einigen Fällen). Der Microcontroller ist vorprogrammiert mit einem Bootloader, so dass ein externer Programmierer nicht notwendig ist.

Auf der konzeptionellen Ebene werden alle Board über eine serielle RS-232 Verbindung programmiert, nur die Hardwareimplementierung unterscheidet sich dabei. Serielle Arduino Boards besitzen einen simplen Inverter Schaltkreis, der die RS-232 Level auf TTL Level übersetzt. Aktuelle Boards inklusive des Arduino Cecimila werden per USB programmiert, umgesetzt mit USB-auf-Seriell Adapter Chips wie dem FTDI FT323. Einige Varianten wie der Arduino Mini oder der inoffizielle Boarduino laden die Last der Kommunikation mit dem Computer auf abnehmbare USB-auf-Serielle Adapter Boards oder Kabel ab.

Das Arduino Board stellt die meisten der Input/Output Pins des Controllers für andere Schaltkreise zur Verfügung. Der Diecimila zum Beispiel verfügt über 14 digitale I/O Pins, 6 davon können analoge Pulsweitenmodulationssignale generieren und 6 analoge Eingänge. Diese Pins sind auf der Oberseite des Boards angebracht mit weiblichen Steckern im 0.1 Zoll Raster. Es gibt zahlreiche kommerzielle "Shields". Das sind Plug-In Boards für verschiedene Anwendungen die auf diesen Pins montiert werden können.

Die Arduino-kompatiblen Barebone und Boarduino Boards verwenden männliche Header Pins an der Unterseite der Platine in zwei etwas engeren Reihen. Grund dieser alternativen Anordnung ist der einfache Kontakt mit lötfreien Steckboards, sogenannten Breadboards.

Software

Die Arduino IDE ist eine Cross-Platform Java Applikation die als ein Programmcode Editor und Compiler dient und auch in der Lage ist Firmware seriell zum Board zu senden.

Die Entwicklungsumgebung basiert auf Processing, eine IDE entwickelt um Programmieren Künstlern näher zu bringen, die normalerweise nicht viel Kontakt mit Programmierumgebungen haben. Die Programmiersprache basiert auf Wiring, eine C ähnlichen Sprache die einen ähnlichen Umfang für ein eingeschränkteres Boarddesign hat, dessen IDE ebenfalls auf processing basiert.

Hardware Version

1. [Arduino Duemilanove \(2009\)](#) - verwendet eine ATmega168 und kann automatisch zwischen USB und DC Stromversorgung umschalten

Viele zum Arduino kompatible Produkte vermeiden den Namen 'Arduino' durch eine Abwandlung mit der Endung 'duino'. Dies ist auf eine Restriktion der Nutzung der Marke 'Arduino' zurückzuführen. Sie wurden kommerziell von anderen Herstellern veröffentlicht.

Open Hardware und Open Source

Das Arduino Hardware Referenz Designs wird unter einer Creative Commons Attribution Share-Alike 2.5 Lizenz veröffentlicht und kann auf der Arduino Website heruntergeladen werde. Dateien für Layout und Produktion für einige Versionen der Arduino Hardware sind ebenfalls verfügbar. Der Quellcode für die IDE und die on-board Libraries sind ebenso verfügbar und stehen unter der GPLv2 Lizenz.

Einschränkungen in der Verwendung des Namens

Während die Hardware und Software unter der Copyleft Lizenz stehen haben die Entwickler ihr Anliegen ausgedrückt, dass der Name 'Arduino' und Ableitungen davon exklusiv den offiziellen Produkt vorbehalten bleiben und nicht ohne Erlaubnis verwendet werden sollen. Das Dokument zur offiziellen Politik zur Nutzung des Arduino Names betont, dass das Projekt offen ist die Arbeit anderer in das offizielle Produkt aufzunehmen.

Als Resultat der geschützten Namenskonvention hat eine Gruppe von Arduino Nutzern die Entwicklung des Arduino Decimilia zu einem eignen Projekt geforked (in einer weiten Auslegung des Wortes) und daraus das [Freeduino](#) Board entstehen lassen. Der Name '[Freeduino](#)' ist nicht geschützt und kann ohne Einschränkungen verwendet werden.

1. Struktur

Der grundlegende Aufbau der Arduino Programmiersprache ist relativ einfach und teilt sich in mindestens zwei Teile auf. Diese zwei benötigten Teile oder Funktionen umschliessen Blöcke von Anweisungen.

```
void setup()
{
  anweisungen;
}

void loop()
{
  anweisungen;
}
```

Hierbei ist `setup()` die Vorbereitung und `loop()` ist die Ausführung. Beide Funktionen sind notwendig damit das Programm ausgeführt werden kann.

Die Setup Funktion sollte der Variablen Definition folgen, die noch davor aufgeführt werden muss. Setup muss als erste Funktion in einem Programm druchlaufen werden. Es wird nur einmal ausgeführt und dient dem Setzen von PinMode oder der Initiierung der seriellen Kommunikation.

Nach der `setup()` Funktion folgt die `loop()` Funktion. Sie beinhaltet Programmcode, der kontinuierlich in einer unendlichen Schleife ausgeführt wird - Eingänge auslesen, Ausgänge triggern, etc. Diese Funktion ist der Kern von allen Arduino Programmen und erledigt die Hauptarbeit.

setup()

Die `setup()` Funktion wird einmalig aufgerufen wenn das Programm startet. Benutze diese Funktion um PinModes zu setzen oder die serielle Kommunikation zu starten. Die `setup()` Funktion muss in jedem Programm vorkommen, auch wenn sie keine Anweisungen enthält.

```
void setup()
{
  pinMode(pin, OUTPUT);      // 'pin' als Ausgang definieren
}
```

loop()

Nach dem Durchlaufen der `setup()` Funktion macht die `loop()` Funktion genau das was ihr Name vermuten lässt und läuft in einer endlosen Schleife. Damit wird dem Programm ermöglicht mit dem Arduino Board über Änderungen, Reaktionen und Kontrollen zu interagieren.

```
void loop()
{
  digitalWrite(pin, HIGH); // schaltet 'pin' ein
  delay(1000);             // Pause für eine Sekunde
  digitalWrite(pin, LOW);  // schaltet 'pin' aus
  delay(1000);             // Pause für eine Sekunde
}
```

Funktionen

Eine Funktion ist ein Block von Programmcode, der einen Namen hat und eine Reihe von Anweisungen, die beim Aufruf der Funktion ausgeführt werden. Die Funktionen void setup() und void loop() wurden bereits erklärt. Es gibt noch weitere eingebaute Funktionen, die später behandelt werden.

Eigene Funktionen zu Schreiben macht Sinn, um sich wiederholende Aufgaben zu vereinfachen und um die Übersichtlichkeit der Programmstruktur zu fördern. Funktionen werden erstellt indem zuerst der Type der Funktion definiert wird. Dieser ist identisch mit dem Datentyp des zurückgegebenen Wertes, so wie zum Beispiel 'int' für den Integer Typen. Wenn kein Wert zurückgegeben werden soll, so wird der Funktionstyp 'void' verwendet. Nach der Definition des Types wird der Name festgelegt und in Klammern alle Parameter, die der Funktion übergeben werden sollen.

```
Typ FunktionsName(parameter)
{
  anweisungen;
}
```

Die folgende Integer Typ Funktion "delayVal()" wird genutzt um eine Delay Wert, also eine Verzögerung in ein Programm durch Auslesen eines Potentiometers einzubauen. Zuerst wird eine lokale Variable 'v' erstellt. Als nächstes wird 'v' mit der Stellung des Potentiometers gleichgesetzt, das einen Wert zwischen 0 und 1023 haben kann. Der Wert wird dann durch 4 dividiert um auf eine Skala von 0 bis 255 zu kommen und am Ende wird das Ergebnis der Funktion zum Hauptprogramm zurückgegeben.

```
int delayVal()
{
  int v; // erstelle temporäre Variable 'v'
  v = analogRead(pot); // lese Potentiometer Wert
  v /= 4; // Umrechnen von 0-1023 auf 0-255
  return v; // errechneten Wert zurückgeben
}
```

{ } geschweifte Klammern

Geschweifte Klammern (auch 'geschwungene Klammern' genannt) definieren den Anfang und das Ende von Funktions- und Anweisungsblöcken so wie bei der 'void loop()' Funktion und auch bei der 'for' und 'if' Anweisung.

```
typ funktion()
{
  anweisungen;
}
```

Eine öffnende geschwungene Klammer '{' muss immer von einer schliessenden geschwungenen Klammer gefolgt werden '}'. Hier spricht man oft davon, dass die Anzahl der Klammern ausgeglichen sein müssen. Unausgeglichene Klammern führen oft zu kryptischen, undurchschaubaren Fehlern im Compiler, die manchmal schwer zu finden sind, vor allem in großen Programmen.

Die Arduino Programmierumgebung hilft dabei die Ausgeglichenheit der geschwungenen Klammern zu prüfen. Dafür muss man einfach eine Klammer auswählen oder kurz hinter dieser klicken, und das logisch verbundene Gegenstück wird optisch hervorgehoben.

; Semikolon

Ein Semikolon muss am Ende einer Anweisung verwendet werden und dient zur Trennung der Elemente eines Programmes.

Ein Semikolon wird auch verwendet um die Elemente einer "for" Schleife zu trennen.

```
int x = 13;    // deklariert Variable 'x' als Integer mit Wert 13
```

Bemerkung: Das Vergessen eines Semikolons am Ende einer Zeile führt zu einem Fehler im Compiler. Die Fehlerbeschreibung kann dabei sehr eindeutig sein und auf das fehlende Semikolon direkt hinweisen, das muss aber nicht der Fall sein. Wenn eine undurchschaubarer oder scheinbar unlogischer Fehler gemeldet wird, sollte deswegen als erstes fehlende Semikolons in der Nähe des gemeldeten Fehlers ergänzt werden.

/*... */ Block Kommentare

Block Kommentare oder mehrzeilige Kommentare sind Textbereiche die vom Programm ignoriert werden. Sie werden für längere Beschreibungen oder Kommentare verwendet und helfen anderen Autoren Programmteile zu verstehen. Sie fangen mit /* an und enden mit */ und können mehrere Zeilen umfassen.

```
/* Dies ist eine eingefügter Block Kommentar  
   bitte den schliessenden Kommentar nicht vergessen -  
   Diese müssen ausgeglichen sein  
*/
```

Weil Kommentare vom Programm ignoriert werden und damit keinen Speicherplatz verbrauchen sollten sie großzügig verwendet werden. Mit Block Kommentaren kann man auch ganze Programmteile zum Debuggen ungültig machen.

Bemerkung: Man kann einzeilige Kommentare in einen Block Kommentar integrieren. Aber es ist nicht möglich einen zweiten Block Kommentar zu einzuschliessen.

// Einzeilige Kommentare

Einfache einzeilige Kommentare werden mit einem // am Anfang der Zeile definiert und enden mit dem Ende der Zeile. Sie werden vom Programm ignoriert und verbrauchen keinen Speicherplatz.

```
// dies ist ein einzeiliger Kommentar
```

Einzeilige Kommentare werden oftmals nach Anweisungen verwendet um mehr Informationen über die verwendete Anweisung zu vermitteln oder um Notizen für zukünftige Änderungen am Code festzuhalten.

3. Variablen

Eine Variable ist die Benennung eines numerischen Wertes mit einem Namen und Speicherplatz für die spätere Verwendung in einem Programm. Wie der Name schon vermuten lässt kann der Wert der Variablen kontinuierlich verändert werden, im Gegensatz zu Konstanten deren Wert im Programmlauf konstant bleibt. Eine Variable muss deklariert werden und optional mit einem Wert versehen werden. Das folgende Beispiel deklariert eine Variable 'inputVariable' und ordnet ihr dann den Wert vom analogen Pin 2 zu:

```
int inputVariable = 0;           // deklariert eine Variable und
                                // setzt ihren Wert auf 0
inputVariable = analogRead(2); // setzt den Wert der Variable gleich
                                // mit dem Wert von Analog Pin 2
```

'inputVariable' ist die Variable selber. Die erste Zeile erklärt, dass ihr Datentyp 'int' ist, das ist der Kurzausdruck für Integer. Die zweite Zeile gibt der Variablen den Wert des analogen Pin 2. Damit wird der Wert des Pins überall im Code verfügbar.

Wenn der Wert einer Variablen zugeordnet oder verändert wird kann man seine Wert testen, um zu sehen ob er bestimmte Bedingungen erfüllt. Ein Beispiel wie man mit Variablen sinnvoll arbeiten kann zeigt der folgende Code. Hier wird getestet ob 'inputVariable' weniger als 100 ist. Ist dies der Fall wird der Wert 100 der 'inputVariablen' zugeordnet und das Programm verwendet diesen Wert als Pause (delay). Der minimale Wert von 'inputVariable' ist somit in jedem Fall 100.

```
if (inputVariable < 100) // prüft ob Variable weniger als 100
{
    inputVariable = 100; // wenn wahr ordne Wert von 100 zu
}
delay(inputVariable); // benutzt Variable als Verzögerung
```

Bemerkung: Variablen sollten immer möglichst deutlich beschreibende Namen erhalten um den Code besser lesbar zu machen.

Variablen Names wie 'tiltSensor' oder 'pushButton' helfen dem Programmierer und jedem Leser besser zu verstehen was die Variable bewirkt. Namen wie var oder value sagen wenig aus und wurden hier nur als Beispiel verwendet. Als Namen kann alles verwendet werden dass nicht bereits ein Schlüsselwort in der Arduino Sprache ist.

Variablen deklaration

Alle Variables müssen vor der Benutzung deklariert werden. Eine Variable zu deklarieren bedeutet ihren Typ wie z.B. int, long, float, etc. zu definieren, einen Namen zu vergeben und optional einen Anfangswert. Dies muss nur einmal im Programm vorgenommen werden. Danach kann der Wert zu jedem Zeitpunkt durch Berechnungen oder verschiedenste Zuordnungen geändert werden.

Das folgende Beispiel deklariert 'inputVariable' als 'int', also Integer Datentyp und setzt den Anfangswert auf 0. Dies nennt man eine 'einfache Zuordnung'.

```
int inputVariable = 0;
```

Eine Variable kann an vielen Orten im Programm deklariert werden. Der Ort der Deklaration bestimmt welche Programmteile Zugriff auf die Variable haben.

Variablen Geltungsbereich

Eine Variable kann am Anfang des Programmes vor 'void setup()' deklariert werden, lokal innerhalb von Funktionen und manchmal auch innerhalb eines Anweisungsblocks wie zum Beispiel einer Schleife. Wo die Variable deklariert wird bestimmt ihren Geltungsbereich, oder die Fähigkeit bestimmte Programmteile auf den Wert der Variablen zuzugreifen.

Eine globale Variable kann von jeder Funktion und Anweisung des Programmes gesehen und benutzt werden. Diese Variable wird zu Beginn des Programmes deklariert, noch vor der setup() Funktion.

Eine lokale Variable wird nur innerhalb einer Funktion oder Schleife definiert. Sie ist nur sichtbar und nutzbar innerhalb der Funktion in der sie deklariert wurde. Deswegen ist es möglich zwei oder mehr Variablen mit dem selben Namen in verschiedenen Teilen des Programms unterschiedliche Werte zu enthalten. Durch die Sicherstellung, dass nur die Funktion selber Zugriff auf seine eigenen Variablen hat, wird das Programm vereinfacht und man reduziert das Risiko von Fehlern.

Das folgende Beispiel zeigt anschaulich wie man Variablen auf verschiedene Weisen deklarieren kann und zeigt ihre Geltungsbereiche.

```
int value;                // 'value' ist sichtbar
                          // für jede Funktion

void setup()
{
  // kein Setup erforderlich
}

void loop()
{
  for (int i=0; i<20;)    // 'i' ist nur sichtbar
  {                       // innerhalb der for-Schleife
    i++;
  }
  float f;               // 'f' ist nur sichtbar
                          // innerhalb der for-Schleife
}
```


2. Datentypen

byte

Byte speichert einen 8-bit numerischen, ganzzahligen Wert ohne Dezimal komma. Der Wert kann zwischen 0 und 255 sein.

```
byte someVariable = 180; // deklariert 'someVariable'
                       // als einen 'byte' Datentyp
```

int

Integer sind der verbreitetste Datentyp für die Speicherung von ganzzahligen Werten ohne Dezimal komma. Sein Wert hat 16 Bit und reicht von -32.767 bis 32.768.

```
int someVariable = 1500; // deklariert 'someVariable'
                       // als einen 'integer' Datentyp
```

Bemerkung: Integer Variablen werden bei Überschreiten der Limits 'überrollen'. Zum Beispiel wenn $x = 32767$ und eine Anweisung addiert 1 zu x , $x = x + 1$ oder $x++$, wird 'x' dabei 'überrollen' und den Wert -32,768 annehmen.

long

Datentyp für lange Integer mit erweiterter Größe, ohne Dezimal komma, gespeichert in einem 32-bit Wert in einem Spektrum von -2,147,483,648 bis 2,147,483,647.

```
long someVariable = 90000; // deklariert 'someVariable'
                          // als einen 'long' Datentyp
```

float

Ein Datentyp für Fließkomma Werte oder Nummern mit Nachkommastelle. Fließkomma Nummern haben eine bessere Auflösung als Integer und werden als 32-bit Wert mit einem Spektrum von -3.4028235E+38 bis 3.4028235E+38.

```
float someVariable = 3.14; // deklariert 'someVariable'
                          // als einen 'float' Datentyp
```

Bemerkung: Fließkomma zahlen sind nicht präzise und führen möglicherweise zu merkwürdigen Resultaten wenn sie verglichen werden. Ausserdem sind Fließkomma berechnungen viel langsamer als mit Integer Datentypen. Berechnungen mit Fließkomma Werten sollten nach Möglichkeit vermieden werden.

arrays

Ein Array ist eine Sammlung von Werten auf die mit einer Index Nummer zugegriffen wird. Jeder Wert in dem Array kann aufgerufen werden, indem man den Namen des Arrays und die Indexnummer des Wertes abfragt. Die Indexnummer fängt bei einem Array immer bei 0 an. Ein Array muss deklariert werden und optional mit Werten belegt werden bevor es genutzt werden kann.

```
int myArray[] = {wert0, wert1, wert2...}
```

Genau so ist es möglich ein Array zuerst mit Datentyp und Größe zu deklarieren und später einer Index Position einen Wert zu geben.

```
int myArray[5];    // deklariert Datentyp 'integer' als Array mit 6  
Positionen  
myArray[3] = 10;  // gibt dem 4. Index den Wert 10
```

Um den Wert eines Arrays auszulesen kann man diesen einfach einer Variablen mit angebe des Arrays und der Index Postion zuordnen.

```
x = myArray[3];    // x hat nun den Wert 10
```

Arrays werden oft für Schleifen verwendet, bei dem der Zähler der Schleife auch als Index Position für die Werte im Array verwendet wird. Das folgende Beispiel nutzt ein Array um eine LED zum flickern zu bringen. Mit einer for-Schleife und einem bei 0 anfangenden Zähler wird eine Indexposition im Array ausgelesen, an den LED Pin gesendet, eine 200ms Pause eingelegt und dann das selbe mit der nächsten Indexposition durchgeführt.

```
int ledPin = 10;                // LED auf Pin 10  
byte flicker[] = {180, 30, 255, 200, 10, 90, 150, 60};  
                                // Array mit 8 verschiedenen Werten  
  
void setup()  
{  
  pinMode(ledPin, OUTPUT);      // Setzt den OUTPUT Pin  
}  
  
void loop()  
{  
  for(int i=0; i<7; i++)        // Schleife gleicht der Anzahl  
  {                               // der Werte im Array  
    digitalWrite(ledPin, flicker[i]); // schreibt den Indexwert auf die LED  
    delay(200);                 // 200ms Pause  
  }  
}
```

3. Arithmetik

Arithmetische Operatoren umfassen Addition, Subtraktion, Multiplikation und Division. Sie geben die Summe, Differenz, das Produkt oder den Quotienten zweier Operatoren zurück.

```
y = y + 3;  
x = x - 7;  
i = j * 6;  
r = r / 5;
```

Die Operation wird unter Beibehaltung der Datentypen durchgeführt. $9 / 4$ wird so zum Beispiel zu 2 und nicht 2,25, da 9 und 4 Integer sind und keine Nachkommastellen unterstützen. Dies bedeutet auch, dass die Operation überlaufen kann wenn das Resultat größer ist als der Datentyp zulässt.

Wenn die Operanden unterschiedliche Datentypen haben wird der größere Typ verwendet. Hat zum Beispiel eine der Nummern (Operanden) den Datentyp 'float' und der andere 'int', so wird Fließkomma Mathematik zur Berechnung verwendet.

Bemerkung: Wähle variable Größen die groß genug sind um die Werte der Ergebnisse zu speichern. Sei Dir bewusst an welcher Stelle die Werte überlaufen und auch was in der Gegenrichtung passiert. z.B. bei $(0 - 1)$ oder $(0 - - 32768)$. Für Berechnungen die Brüche ergeben sollten immer 'float' Variablen genutzt werden. Allerdings mit dem Bewusstsein der Nachteile: Großer Speicherbedarf und langsame Geschwindigkeit der Berechnungen. Nutze den Form Operator z.B. `(int)myFloat` um einen Variablen Typen spontan in einen anderen zu verwandeln. Zum Beispiel wird mit `i = (int)3.6` die Variable i auf den Wert 3 setzen.

gemischte Zuweisungen

Gemischte Zuweisungen kombinieren eine arithmetische Operation mit einer Variablen Zuweisung. Diese werden üblicherweise in Schleifen gefunden, die wir später noch genau Beschreiben wird. Die gängigsten gemischten Zuweisungen umfassen:

```
x ++      // identisch mit x = x + 1, oder Erhöhung von x um +1
x --      // identisch mit x = x - 1, oder Verminderung von x um -1
x += y    // identisch mit x = x + y, oder Erhöhung von x um +y
x -= y    // identisch mit x = x - y, oder Verminderung von x um -y
x *= y    // identisch mit x = x * y, oder Multiplikation von x mit y
x /= y    // identisch mit x = x / y, oder Division von x mit y
```

Bemerkung: Zum Beispiel führt `x *= 3` zur Verdreifachung des alten Wertes von 'x' und weist der Variablen 'x' das Ergebnis der Kalkulation zu.

vergleichende Operatoren

Der Vergleich von Variablen oder Konstanten gegeneinander wird oft in If-Anweisungen durchgeführt, um bestimmter Bedingungen auf Wahrheit zu testen. In den Beispielen auf den folgenden Seiten wird `??` verwendet um eine der folgenden Bedingungen anzuzeigen:

```
x == y    // x ist gleich wie y
x != y    // x ist nicht gleich wie y
x < y     // x ist weniger als y
x > y     // x ist mehr als y
x <= y    // x ist weniger oder gleich wie y
x >= y    // x ist größer oder gleich wie y
```

logische Operatoren

Logische Operatoren sind normalerweise eine Methode um zwei Ausdrücke zu vergleichen und ein TRUE oder FALSE je nach Operator zurückliefern. Es gibt drei logische Operatoren AND, OR und NOT die oft in If-Anweisungen verwendet werden:

Logisch AND:
`if (x > 0 && x < 5) // nur WAHR wenn beide
// Ausdrücke WAHR sind`

Logisch OR:
`if (x > 0 || y > 0) // WAHR wenn einer der
// Ausdrücke WAHR ist`

Logisch NOT:
`if (!x > 0) // nur WAHR wenn der
// Ausdruck FALSCH ist`

4. Konstanten

Die Arduino Programmiersprache hat ein paar vordefinierte Werte, die man auch Konstanten nennt. Sie machen den Programmcode einfacher lesbar. Konstanten werden in Gruppen unterteilt.

true/false

Diese sind Boolean Konstanten die logische Level definieren. FALSE ist einfach als 0 (Null) definiert, während TRUE oft als 1 definiert wird. Es kann aber alles sein ausser Null. Im Sinne von Boolean ist auch -1,2 und -200 als TRUE definiert.

```
if (b == TRUE);  
{  
  machEtwas;  
}
```

high/low

Diese Konstanten definieren Pin Level als HIGH oder LOW und werden beim Lesen oder Schreiben auf digital Pins verwendet. High ist als Logiclevel 1, ON oder 5 Volt definiert, während LOW als Logiclevel 0, OFF oder 0 Volt definiert ist.

```
digitalWrite(13, HIGH);
```

input/output

Konstanten die in der pinMode() Funktion benutzt werden und einen digitalen Pin entweder als INPUT oder OUTPUT definieren.

```
pinMode(13, OUTPUT);
```

5. Ablaufsteuerung

if

Die If-Abfrage testet ob eine bestimmte Bedingung wahr ist oder nicht. Bei einem analogen Wert kann dies das Erreichen eines bestimmten Levels sein. Ist dies der Fall, so werden Anweisungen innerhalb der geschweiften Klammer ausgeführt. Ist diese Bedingung nicht erfüllt werden die Anweisungen innerhalb der Klammer übersprungen. Das Format für eine If-Abfrage ist folgende:

```
if (someVariable ?? value)
{
  doSomething;
}
```

Das oben vorgestellte Beispiel vergleicht 'someVariable' mit einem anderen Wert 'value', der entweder eine Variable oder Konstante sein kann. Wenn der Vergleich oder die Bedingung wahr ist werden die Anweisungen innerhalb der Klammern ausgeführt, in diesem Beispiel 'doSomething'. Wenn nicht, wird der Teil übersprungen und es geht nach den Klammern weiter in der Ausführung des Programmcodes.

Bemerkung: Vorsicht vor dem versehentlichen Benutzen von '=', wie in `if(x=10)`. Technisch gesehen wird hier die Variable x mit dem Wert 10 belegt, was immer wahr ist. Anstatt dessen nutze '==', wie in `if(x==10)`. Hierbei wird nur geprüft ob x den Wert 10 hat oder nicht. Am einfachsten merkt man sich das mit '=' als 'gleich' im Gegensatz zu '==' als 'ist gleich mit'.

if... else

'if... else' erlaubt das Treffen einer 'entweder ... oder' Entscheidung. Zum Beispiel möchten Sie einen digitalen Eingang prüfen und im Falle von 'HIGH' andere Anweisungen ausführen als im Falle von 'LOW'. Dies kann man so im Programmcode abbilden:

```
if (inputPin == HIGH)
{
  doThingA;
}
else
{
  doThingB;
}
```

'else' kann auch noch weitere 'if' Abfragen enthalten, so dass mehrfache Test zur selben Zeit stattfinden können. Es ist sogar möglich eine unbegrenzte Anzahl von diesen 'else' Abzweigungen zu nutzen. Allerdings wird je nach den Bedingungen nur ein Set von Anweisungen ausgeführt:

```
if (inputPin < 500)
{
  doThingA;
}
else if (inputPin >= 1000)
{
  doThingB;
}
```

```
else
{
  doThingC;
}
```

Bemerkung: Eine If-Abfrage testet ob eine Bedingung innerhalb der Klammer wahr oder falsch ist. Diese Bedingung kann jedes gültige C Statement sein, wie in unserem ersten Beispiel `if (inputPin == HIGH)`. In diesem Beispiel prüft die if Abfrage nur ob der definierte Eingang den Logic level HIGH hat (+5 Volt).

for

Die 'for' Schleife wird verwendet um einen Block von Anweisungen in geschweiften Klammern eine festgelegte Anzahl von Wiederholungen durchlaufen zu lassen. Ein Erhöhungszähler wird oft verwendet um die Schleife zu ansteigen zu lassen und zu beenden. Es gibt im Header der 'for' Schleife drei Elemente, getrennt durch Semikolon ';':

```
for (Initialisierung; Bedingung; Ausdruck)
{
  doSomething;
}
```

Die Initialisierung einer lokalen Variablen, einem ansteigenden Zähler, passiert als erstes und nur einmalig. Bei jedem Durchlaufen der Schleife wird die Bedingung an der zweiten Stelle getestet. Wenn die Bedingung wahr ist läuft die Schleife weiter und die folgenden Ausdrücke und Anweisungen werden ausgeführt und die Bedingung wird erneut überprüft. Ist die Bedingung nicht mehr wahr so endet die Schleife.

Das folgende Beispiel startet mit einem Integer Wert 'i' bei 0, die Bedingung testet ob der Wert noch kleiner als 20 ist und wenn dies wahr ist so wird 'i' um einen Wert erhöht und die Anweisungen innerhalb der geschweiften Klammern werden ausgeführt:

```
for (int i=0; i<20; i++) // deklariert 'i', teste ob weniger
{ // als 20, Erhoehung um 1
  digitalWrite(13, HIGH); // schaltet Pin 13 ein
  delay(250); // Pause fuer 1/4 Sekunde
  digitalWrite(13, LOW); // schaltet Pin 13 aus
  delay(250); // Pause fuer 1/4 Sekunde
}
```

Bemerkung: Die for-Schleife in der Programmiersprache C (Arduinos Sprache) ist viel flexibler als in einigen anderen Programmiersprachen, inklusive Basic. Jede oder alle der drei Header Elemente können weggelassen werden, jedoch sind die Semikolons notwendig. Zusätzlich können die Statements für Initialisierung, Bedingung und Ausdruck durch jedes gültige C Statement mit Variablen ohne Bezug zur Schleife ersetzt werden. Diese Methode kann Lösungen für seltene Probleme beim Programmieren bieten.

while

'while' Schleifen werden unbegrenzt wiederholt und laufen unendlich bis eine bestimmte Bedingung innerhalb der Klammer falsch ist. Etwas muss die zu testende Variable ändern oder die Schleife endet nie. Dies kann im Code passieren, wie eine ansteigende Variable oder von externen Werten, wie einem Sensor Test erfolgen.

```
while (someVariable ?? value)
{
  doSomething;
}
```

Das folgende Beispiel testet ob 'someVariable' weniger als 200 ist. Die Anweisungen innerhalb der Schleife werden ausgeführt, solange bis 'someVariable' nicht mehr weniger als 200 ist.

```
while (someVariable < 200) // testet ob weniger als 200
{
  doSomething;           // führt Anweisungen aus
  someVariable++;       // erhöht Variable um 1
}
```

do... while

Die 'do...while' Schleife ist eine endgesteuerte Schleife die ähnlich funktioniert wie die 'while' Schleife. Der Unterschied ist der Test der Bedingung am Ende der Schleife. Somit läuft die Schleife immer mindestens einmal.

```
do
{
  doSomething;
} while (someVariable ?? value);
```

Das folgende Beispiel ordnet readSensors() der Variablen 'x' zu, macht eine Pause für 50ms, um dann unbegrenzt weiter zu laufen bis 'x' nicht mehr weniger als 100 ist.

```
do
{
  x = readSensors(); // ordnet den Wert von
                    // readSensors() 'x' zu
  delay (50);        // Pause für 50ms
} while (x < 100);   // Schleife laeuft weiter bis 'x' weniger als 100
ist
```

6. Digitaler Input - Output

pinMode(pin,mode)

Wird in 'void setup()' benutzt um einen speziellen Pin entweder als Eingang oder Ausgang zu konfigurieren.

```
pinMode(pin, OUTPUT); // setzt 'pin' als Ausgang
```

Arduino digitale Pins sind standardmäßig Eingänge, weshalb sie nicht extra als Eingänge mit 'pinMode()' festgelegt werden müssen. Als Eingang konfigurierte Pins haben einen Zustand hoher Impedanz.

Es gibt im ATmega Chip auch komfortable 20 kΩ 'Pullup' Widerstände die per Software zugänglich sind. Auf diese eingebauten 'Pullup' Widerstände kann in folgender Weise zugegriffen werden:


```
pinMode(pin, INPUT);      // setzt 'pin' als Eingang
digitalWrite(pin, HIGH);  // schaltet den 'Pullup' Widerstand ein
```

Pullup Widerstände werden normalerweise verwendet um Eingänge wie Schalter anzuschliessen. In dem vorgestellten Beispiel fällt auf, dass der Pin nicht als Ausgang definiert wird obwohl auf ihn geschrieben wird. Es ist lediglich die Methode den internen 'Pullup' Widerstand zu aktivieren.

Als Ausgang konfigurierte Pins sind in einem Zustand geringer Impedanz und können mit maximal 40 mAmpere Strom von angeschlossenen Elementen und Schaltkreisen belastet werden. Dies ist genug um eine LED aufleuchten zu lassen (seriellen Widerstand nicht vergessen), aber nicht genug um die meisten Relais, Magnetspulen oder Motoren zu betreiben.

Kurzschlüsse an den Arduino Pins genau wie zu hohe Stromstärken können den Output Pin oder gar den ganzen ATmega Chip zerstören. Aus dem Grund ist es eine gute Idee einen Ausgangspin mit externen Elementen in Serie mit einem 470Ω oder 1KΩ Widerstand zu schalten.

digitalRead(pin)

'digitalRead(pin)' liest den Wert von einem festgelegten digitalen Pin aus, mit dem Resultat entweder HIGH oder LOW. Der Pin kann entweder als Variable oder Konstante festgelegt werden (0-13).

```
value = digitalRead(Pin); // setzt 'value' gleich mit
                          // dem Eingangspin
```

digitalWrite(pin,value)

Gibt entweder den Logiclevel HIGH oder LOW an einem festgelegten Pin aus. Der Pin kann als Variable oder Konstante festgelegt werden (0-13).

```
digitalWrite(pin, HIGH); // setzt 'pin' auf high (an)
```

Das folgende Beispiel liest einen Taster an einem digitalen Eingang aus und schaltet eine LED eine wenn der Taster gedrückt wird:

```
int led   = 13; // LED an Pin 13 angeschlossen
int pin   = 7; // Taster an Pin 7 angeschlossen
int value = 0; // Variable um den Auslesewert zu speichern

void setup()
{
  pinMode(led, OUTPUT); // legt Pin 13 als Ausgang fest
  pinMode(pin, INPUT);  // legt Pin 7 als Eingang fest
}

void loop()
{
  value = digitalRead(pin); // setzt 'value' gleich mit
                             // dem Eingangspin
  digitalWrite(led, value); // setzt 'led' gleich mit dem
                             // Wert des Tasters
}
```

7. Analoger Input - Output

analogRead(pin)

Liest den Wert eines festgelegten analogen Pins mit einer 10 Bit Auflösung aus. Diese Funktion ist nur für Pins (0-5) verfügbar. Die resultierenden Integer Werte haben ein Spektrum von 0 bis 1023.

```
value = analogRead(pin); // setzt 'value' gleich mit 'pin'
```

Bemerkung: Analoge Pins müssen im Gegensatz zu digitalen nicht zuerst als Eingang oder Ausgang deklariert werden.

analogWrite(pin, value)

Schreibt pseudo-analoge Werte mittels einer hardwarebasierten Pulsweiten Modulation (PWM) an einen Ausgangspin. Auf neueren Arduino Boards mit dem ATmega 168 Chip ist diese Funktion für die Pins 3, 5, 6, 9, 10 und 11 anwendbar. Ältere Arduinos mit dem ATmega8 unterstützen nur die Pins 9,10 und 11. Der Wert kann als Variable oder Konstante Bereich 0-255 festgelegt werden.

```
analogWrite(pin, value); // schreibt 'value' auf den analogen 'pin'
```

Ein Wert 0 generiert eine gleichmäßige Spannung von 0 Volt an einem festgelegten Pin; Ein Wert von 255 generiert eine gleichmäßige Spannung von 5 Volt an eine festgelegten pin. Für Werte zwischen 0 und 255 wechselt der Pin sehr schnell zwischen 0 und 5 Volt - je höher der Wert, desto länger ist der Pin HIGH (5 Volt). Bei einem Wert von 64 ist der Pin zu dreivierteln der Zeit auf 0 Volt und zu einem Viertel auf 5 Volt. Ein Wert von 128 führt dazu, dass die Ausgangsspannung zur Hälfte der Zeit auf HIGH steht und zur anderen Hälfte auf LOW. Bei 192 misst die Spannung am Pin zu einer Viertel der Zeit 0 Volt und zu dreivierteln die vollen 5 Volt.

Weil dies eine hardwarebasierte Funktion ist, läuft die konstante Welle unabhängig vom Programm bis zur nächsten Änderung des Zustandes per analogWrite (bzw. einem Aufruf von digitalWrite oder digitalWrite am selben Pin).

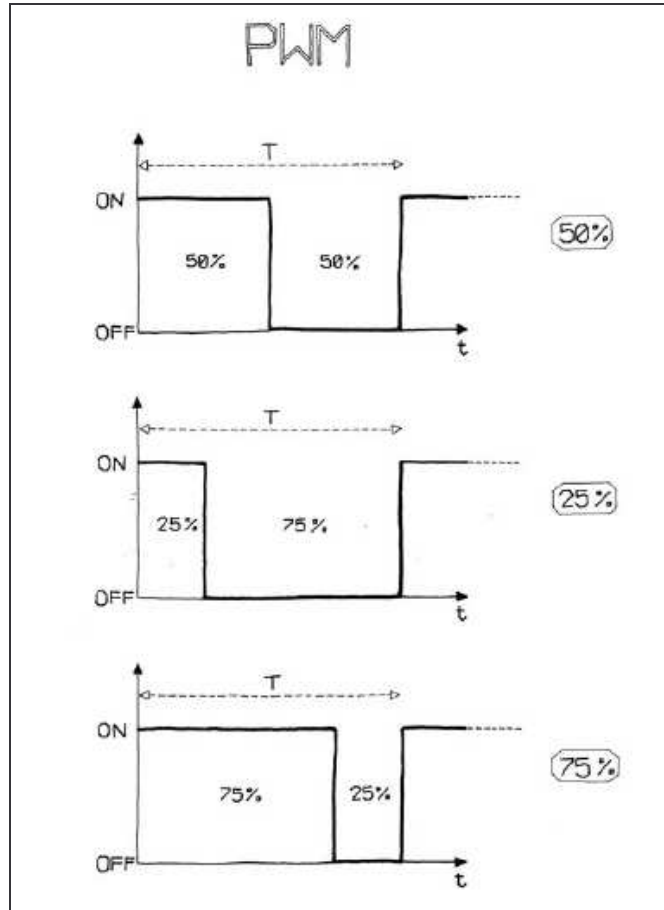
Bemerkung: Analoge Pins müssen im Gegensatz zu digitalen Pins nicht zuvor als Eingang oder Ausgang deklariert werden.

Das folgenden Beispiel liest einen analogen Wert von 'pin', rechnet den Wert per Division durch 4 um und gibt ihn dann als PWM Signal an 'led' aus.

```
int led = 10; // LED mit 220 Widerstand an Pin 10
int pin = 0; // Potentiometer am analogen Pin 0
int value; // Wert fuer Auslesung

void setup(){} // kein Setup benoetigt
```

```
void loop()
{
  value = analogRead(pin); // setzt 'value' gleich mit 'pin'
  value /= 4;              // wandelt 0-1023 in 0-255 um
  analogWrite(led, value); // gibt das PWM Signal an 'led' aus
}
```



8. Zeit

delay(ms)

Pausiert ein Programm für die Dauer der Zeit angegeben in Millisekunden, wobei 1000 = 1 Sekunde ist.

```
delay(1000); // wartet für eine Sekunde
```

millis()

Gibt den Wert in Millisekunden als 'long' Datentyp zurück, berechnet seitdem das Arduino Board das aktuelle Programm gestartet hat.

```
value = millis(); // setzt 'value' gleich mit millis()
```

Bemerkung: Dieser Wert wird nach etwa 9 Stunden überlaufen und wieder bei Null anfangen.

9. Mathematisch

min(x, y)

Berechnet das Minimum von zwei Werten irgendeines Datentypes und gibt den kleineren Wert zurück.

```
value = min(value, 100); // setzt 'value' als kleinere
                        // Wert oder 100 fest, damit 'value'
                        // nie größer als 100 ist.
```

max(x, y)

Berechnet das Maximum von zwei Werten irgendeines Datentypes und gibt den höheren Wert zurück.

```
value = max(value, 100); // setzt 'value' als größeren
                        // Wert oder 100 fest, damit 'value'
                        // mindestens 100 ist.
```

10. Zufallsfunktionen

randomSeed(seed)

Setzt einen Wert oder 'Seed' als Ausgangspunkt für die random() Funktion.

```
randomSeed(value); // setzt 'value' als den Zufalls Seed
```

Der Arduino ist selber nicht in der Lage eine wirklich Zufallswerte zu produzieren. Mit randomSeed() kann eine Variable als 'seed' verwendet werden um bessere Zufallsergebnisse zu erhalten. Als 'seed' Variable oder auch Funktion können so zum Beispiel millis() oder analogRead() eingesetzt werden um elektrisches Rauschen durch den Analogpin als Ausgang für Zufallswerte zu nutzen.

random(min, max)

Die random Funktion erlaubt die Erzeugung der pseudo-zufälligen Werte innerhalb eines definierten Bereiches von minimum und maximum Werten.

```
value = random(100, 200); // setzt 'value' mit einer Zufallszahl
                        // zwischen 100 und 200 gleich
```

Bemerkung: Benutze dieses nach der randomSeed() Funktion.

Das folgende Beispiel erzeugt einen Zufallswert zwischen 0 und 255 und gibt ihn als PWM Signal auf einem PWM Pin aus.

```
int randomNumber; // Variable um den Zufallswert zu speichern
```

```
int led = 10;    // LED mit 220 Ohm Widerstand an Pin 10

void setup() {} // kein Setup notwendig

void loop()
{
  randomSeed(millis()); // verwendet millis() als seed
  randomNumber = random(255); // Zufallsnummer im Bereich von 0-255
  analogWrite(led, randomNumber); // PWM Signal als Output
  delay(500); // halbe Sekunde Pause
}
```

11. Serielle Kommunikation

Serial.begin(rate)

'Serial.begin(rate)' Öffnet den seriellen Port und setzt die Baud Rate (Datenrate) für die serielle Übertragung fest. Die typische Baud Rate mit dem Computer ist 9600 Baud. Andere Geschwindigkeiten werden auch unterstützt.

```
void setup()
{
  Serial.begin(9600); // oeffnet seriellen Port
} // setzt die Datenrate auf 9600 bps
```

Bemerkung: Wenn eine serielle Kommunikation verwendet, so können die digitalen Pins 0 (RX) und 1 (TX) nicht zur selben Zeit verwendet werden.

Serial.println(data)

Schreibt Daten zum seriellen Port, gefolgt von einem automatischen Zeilenumbruch als Carrier Return und Linefeed. Dieser Befehl hat die selbe Form wie 'Serial.print()', ist aber einfacher auf dem seriellen Monitor zu lesen.

```
Serial.println(analogValue); // sendet den Wert von
                             // 'analogValue'
```

Bemerkung: Detailliertere Informationen über die zahlreichen Varianten der 'Serial.println()' und 'Serial.print()' Funktionen finden Sie auf der [Arduino Website](#).

Das folgende einfache Beispiel liest einen Wert vom analogen Pin 0 aus und sendet die Daten an den Computer einmal pro Sekunde.

```
void setup()
{
  Serial.begin(9600); // setzt die Datenrate auf 9600 bps
}

void loop()
{
  Serial.println(analogRead(0)); // sendet den Analogwert
  delay(1000); // pausiert fuer 1 Sekunde
}
```

12. Anhang

Digitaler Ausgang



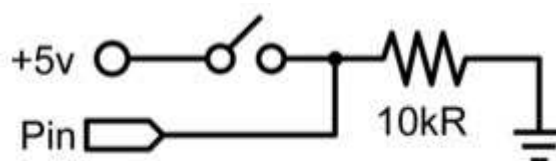
Dies ist ein einfaches 'Hallo Welt'-Programm und schaltet etwas ein und aus. In diesem Beispiel ist eine LED an PIN 13 angeschlossen und blinkt jede Sekunde. Der Widerstand mag an diesem Pin überflüssig sein, weil der Arduino einen eingebauten Widerstand besitzt.

```
int ledPin = 13;           // LED aus Digitalpin 13

void setup()              // wird einmal durchlaufen
{
  pinMode(ledPin, OUTPUT); // setzt Pin 13 als Ausgang
}

void loop()               // Laufen als Endlosschleife
{
  digitalWrite(ledPin, HIGH); // schaltet die LED ein
  delay(1000);                // Pause fuer 1 Sekunde
  digitalWrite(ledPin, LOW);  // schaltet die LED aus
  delay(1000);                // Pause fuer 1 Sekunde
}
```

Digitaler Eingang



Dies ist die einfachste Form eines Einganges mit nur zwei möglichen Zuständen: ein oder aus. Dieses Beispiel liest einen einfachen Schalter oder Taster an Pin 2 aus. Wenn der Schalter geschlossen ist und der Eingangspin HIGH ist wird die LED eingeschaltet.

```
int ledPin = 13;           // Ausgangspin fuer die LED
int inPin = 2;            // Eingangspin fuer einen Schalter

void setup()
{
  pinMode(ledPin, OUTPUT); // deklariert LED als Ausgang
  pinMode(inPin, INPUT);   // deklariert Schalter als Eingang
}

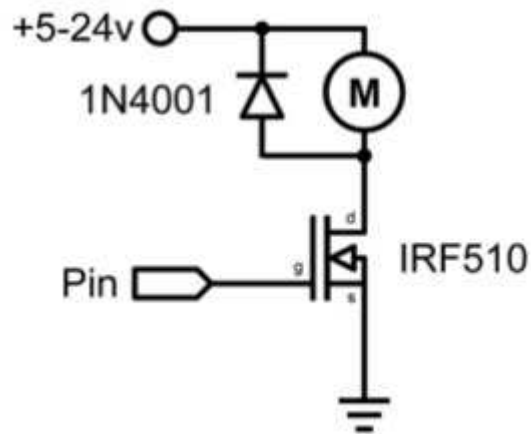
void loop()
```

```

{
  if (digitalRead(inPin) == HIGH) // prüfen ob die der Eingang HIGH ist
  {
    digitalWrite(ledPin, HIGH); // schaltet die LED ein
    delay(1000); // Pause fuer 1 Sekunde
    digitalWrite(ledPin, LOW); // schaltet die LED aus
    delay(1000); // Pause fuer 1 Sekunde
  }
}

```

Ausgänge mit hoher Stromstärke



Machmal ist es notwendig mehr als die 40 Milliampere der Ausgänge des Arduino zu kontrollieren. In diesem Fall kann ein MOSFET oder Transistor benutzt werden um höhere Stromstärken zu schalten. Das folgende Beispiel schaltet einen MOSFET etwa 5 mal pro Sekunde ein und aus.

Bemerkung: Die Schaltung zeigt einen Motor und eine Schutzdiode, es können aber andere nicht-induktive Ladungen ohne die Verwendung der Diode genutzt werden.

```

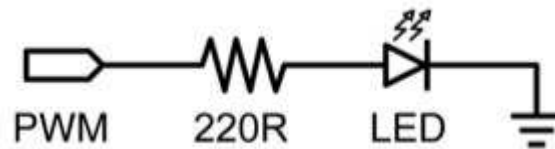
int outPin = 5; // Ausgangspin fuer den MOSFET

void setup()
{
  pinMode(outPin, OUTPUT); // setzt Pin5 als Ausgang
}

void loop()
{
  for (int i=0; i<=5; i++) // Schleife wird 5 mal durchlaufen
  {
    digitalWrite(outPin, HIGH); // schaltet MOSFET an
    delay(250); // Pause 1/4 Sekunde
    digitalWrite(outPin, LOW); // schaltet MOSFET aus
    delay(250); // Pause 1/4 Sekunde
  }
  delay(1000); // Pause 1 Sekunde
}

```

analoger PWM Ausgang



Pulsweiten Modulation (PWM) ist eine Methode um analoge Ausgänge zu simulieren, indem man die Ausgangsspannung pulsiert. Damit kann man zum Beispiel eine LED heller oder dunkler werden lassen oder später einen Servomotor kontrollieren. Das folgende Beispiel lässt eine LED mit Hilfe einer Schleife langsam heller und dunkler werden.

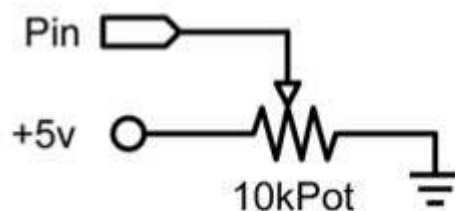
```
int ledPin = 9;      // PWM Pin fuer die LED

void setup(){}      // Kein Setup notwendig

void loop()
{
  for (int i=0; i<=255; i++) // aufsteigender Wert für i
  {
    analogWrite(ledPin, i); // setzt den Helligkeitswert auf i
    delay(100);            // Pause fuer 100ms
  }

  for (int i=255; i>=0; i--) // absteigender Wert fuer i
  {
    analogWrite(ledPin, i); // setzt den Helligkeitswert auf i
    delay(100);            // Pause fuer 100ms
  }
}
```

Potentiometer Eingang



Mit einem Potentiometer und einem der analog-digital Converter (ADC) Eingänge des Arduinos ist es möglich analoge Werte von 0-1024 zu lesen. Das folgende Beispiel verwendet ein Potentiometer um die Blinkrate einer LED zu kontrollieren.

```
int potPin = 0;      // Eingangspin fuer das Potentiometer
int ledPin = 13;     // Ausgangspin fuer die LED

void setup()
{
  pinMode(ledPin, OUTPUT); // deklarriere ledPin als OUTPUT
}

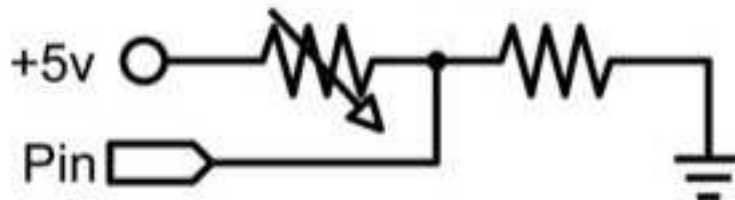
void loop()
{
  digitalWrite(ledPin, HIGH); // schaltet ledPin ein
}
```

```

    delay(analogRead(potPin));    // pausiert Program um Wert des
Potentiometers
    digitalWrite(ledPin, LOW);    // schaltet ledPin aus
    delay(analogRead(potPin));    // pausiert Program um Wert des
Potentiometers
}

```

Eingang für variable Widerstände



Variable Widerstände umfassen CdS Lichtsensoren, Thermistoren, Flex Sensoren und ähnliches.

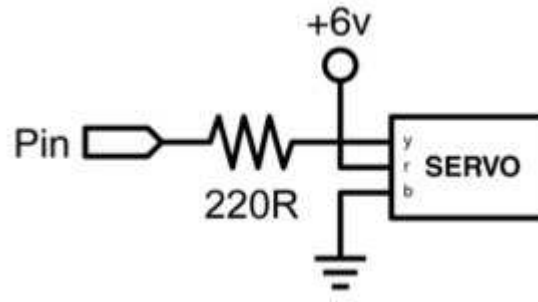
Dieses Beispiel nutzt eine Funktion um den Analogwert auszulesen und seiner Größe entsprechend eine Pause im Programmablauf zu definieren. Dies kontrolliert die Geschwindigkeit nach der eine LED heller und dunkler wird.

```

int ledPin    = 9;    // PWM Pin für die LED
int analogPin = 0;    // variabler Widerstand auf Analog Pin 0
void setup(){}    // kein Setup benoetigt
void loop()
{
  for (int i=0; i<=255; i++) // ansteigender Wert fuer 'i'
  {
    analogWrite(ledPin, i); // setzt die Helligkeit der LED auf Level 'i'
    delay(delayVal());    // laenge der Pause aus der Funktion delayVal()
  }
  for (int i=255; i>=0; i--) // absteigender Wert fuer 'i'
  {
    analogWrite(ledPin, i); // setzt die Helligkeit der LED auf Level 'i'
    delay(delayVal());    // laenge der Pause aus der Funktion delayVal()
  }
}
int delayVal()
{
  int v;    // definert temporaere Variable
  v = analogRead(analogPin); // liest den Analogwert aus
  v /= 8;    // rechnet 0-1024 auf 0-128 um
  return v; // gibt das Resultat der Funktion zurueck
}

```

Servo Output



Hobby-Servos sind eine geschlossene Motoreinheit, die sich in der Regel in einem 180-Grad-Winkel bewegen lassen. Es braucht nur einen Puls der alle 20ms gesendet wird. In diesem Beispiel wird eine servoPulse-Funktion genutzt um das Servo von 10-170 Grad und wieder zurück zu bewegen.

```
int servoPin = 2;    // Servo mit Digital-Pin 2 verbunden
int myAngle;        // Drehwinkel des Servos ca 0-180 Grad
int pulseWidth;     // Variable der servoPulse-Funktion
void setup()
{
  pinMode(servoPin, OUTPUT);    // Pin 2 als Ausgang setzen
}
void servoPulse(int servoPin, int myAngle)
{
  pulseWidth = (myAngle * 10) + 600; // bestimmt die Verzögerung
  digitalWrite(servoPin, HIGH);      // setzt den Ausgang auf HIGH
  delayMicroseconds(pulseWidth);     // Mikrosekunden Pause
  digitalWrite(servoPin, LOW);       // setzt den Ausgang auf LOW
}
void loop()
{
  // Servo startet bei 10 Grad und dreht auf 170 Grad
  for (myAngle=10; myAngle<=170; myAngle++)
  {
    servoPulse(servoPin, myAngle);    // sendet Pin und Winkel
    delay(20);                        // Zyklus erneuern
  }
  // Servo startet bei 170 Grad und dreht auf 10 Grad
  for (myAngle=170; myAngle>=10; myAngle--)
  {
    servoPulse(servoPin, myAngle);    // sendet Pin und Winkel
    delay(20);                        // Zyklus erneuern
  }
}
```