

LSS 2017-18

Reti Logiche: introduzione ad Arduino

Piero Vicini (slides teoria: Prof. A. Nigro)

A.A. 2017-2018

Introduzione: microprocessore e microcontrollore

Microprocessore

Un microprocessore integra sul chip la logica di elaborazione ma richiede sempre delle unità esterne (memorie, gestori di segnali e dispositivi periferici) per poter scambiare informazioni e interagire con l'esterno.

Microcontrollore

Un microcontrollore è invece un sistema completo, che integra in uno stesso chip il processore, la memoria permanente, la memoria volatile e i canali (pin) di I/O, oltre ad eventuali altri blocchi specializzati.

È progettato per interagire direttamente con il mondo esterno tramite un programma residente nella propria memoria interna e mediante l'uso di pin specializzati o configurabili dal programmatore. Sono disponibili in 3 fasce di capacità elaborativa (ampiezza del bus dati): 8 bit, 16 bit e 32 bit.

Introduzione (2)

Il primo microchip ottimizzato per applicazioni di controllo è stato il modello 8048 di Intel, uscito nel 1975, con RAM e ROM sullo stesso chip. Questo componente è stato utilizzato in più di un miliardo di tastiere per PC e numerose altre applicazioni.

Oggi si producono annualmente decine di miliardi di pezzi. Principali produttori:

- Renesas Technology (Giappone)
- Freescale Semiconductor (USA)
- Atmel (USA)
- Microchip Technology (USA)
- Infineon Technologies (Germania)
- Texas Instruments Incorporated (USA)
- Fujitsu (Giappone)
- NXP Semiconductors (Paesi Bassi)
- STMicroelectronics (Francia, Italia)
- Samsung Electronics (Corea del Sud)

Introduzione (3):

Componenti di un microcontrollore:

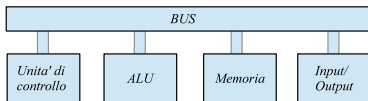
- CPU
- Memoria di programma: ROM, EPROM, FLASH
- Memoria dati: RAM, EPROM
- Oscillatore
- Porte di I/O
- Gestione di Interrupt
- Timer, contatori
- Moduli di comunicazione (SPI, I2C, USB....)
- ADC, DAC, PWM

Sistema di sviluppo:

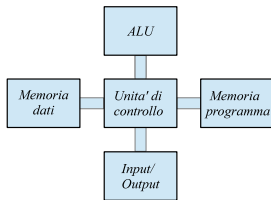
L'insieme di strumenti (hardware e software) necessari per generare il codice che deve essere eseguito dal processore, metterlo a punto e collaudarlo.

Introduzione (4): Architettura

- Von Neumann: Programma e dati sono ospitati sulla stessa memoria;
- Harvard: La memoria di programma e' separata da quella dei dati. Si utilizzano bus diversi.



(a)



(b)

Microcontrollori ATMEL AVR

AVR e' una famiglia di microcontrollori RISC ad architettura Harvard sviluppati dalla Atmel a partire dal 1996. L'AVR utilizza una memoria flash interna per il programma: questo permette di cancellare e riscrivere una nuova versione in pochi secondi e anche senza rimuovere il microcontrollore dalla scheda su cui è montato, velocizzando enormemente il processo di correzione e messa a punto del codice.

Caratteristiche:

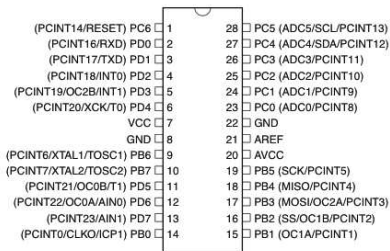
- Memoria di programma flash (riprogrammabile almeno 10000 volte)
- Memoria EEPROM (riscrivibile almeno 100000 volte)
- Memoria RAM statica
- Clock interno calibrato
- Porte di I/O
- Gestione di Interrupt
- Timer, contatori
- ADC, DAC, PWM

Ci sono 4 gruppi di microcontrollori, con caratteristiche differenti (ATtiny, ATmega, ATXMega, AT90).

ATMega328

Caratteristiche principali:

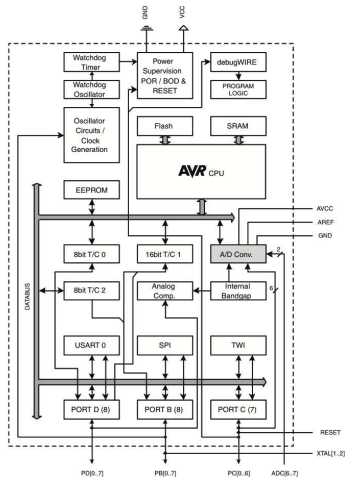
- Tecnologia CMOS
- Flash memory: 32KB
- EEPROM: 1 KB
- SRAM: 2KB
- Clock 16 MHz
- I/O digitali 14 (di cui 6 PWM)
- Ingressi analogici: 6
- Alimentazione: 5V



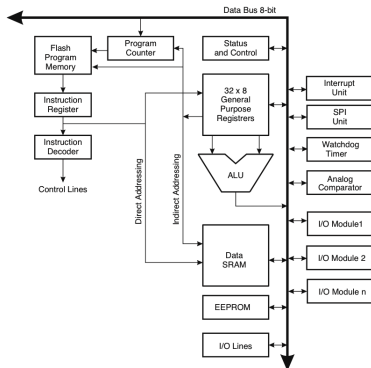
ATMega328: schema funzionale(1)

Il μC contiene inoltre:

- Circuiti per la comunicazione seriale;
- Timers, oscillatori;
- V_{ref} interna (1.1 V);
- Gestione dell'alimentazione;
- Gestione di interrupts;
-



ATMega328: schema funzionale(2)



ATMega328: Timing

Figure 6-4. The Parallel Instruction Fetches and Instruction Executions

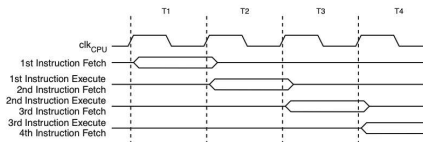
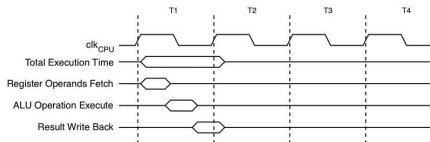


Figure 6-5 shows the internal timing concept for the Register File. In a single clock cycle an ALU operation using two register operands is executed, and the result is stored back to the destination register.

Figure 6-5. Single Cycle ALU Operation



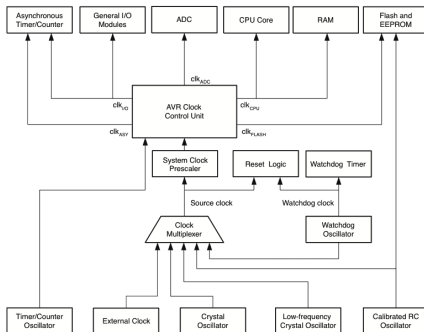
ATMega328: Interrupts

Ci sono varie possibili sorgenti di interrupts, interne o esterne e per ciascuna di esse un interrupt vector. Gli interrupt vectors sono contenuti nella memoria di programma e ordinati in base alla priorit . Il Reset   l'interrupt con priorit  pi  alta. Per ogni interrupt   previsto 1 bit individuale di abilitazione, ma nello Status Register vi   un bit (Global interrupt enable) di abilitazione globale. Quando arriva un interrupt il Global interrupt enable viene disabilitato e si avvia l'esecuzione della routine di servizio corrispondente. All'uscita di questa il Global bit viene nuovamente abilitato. Ci sono sostanzialmente due tipi di interrupt: nel primo tipo, l'evento viene memorizzato in un bit (interrupt flag) e viene servito appena possibile. Ovvero, se una o pi  condizioni di interrupts avvengono quando il Global enable   disabilitato, non vengono perse e vengono servite non appena il Global enable   abilitato di nuovo. Nel secondo tipo invece l'interrupt verr  servito solo se la condizione che lo ha causato persiste quando il Global enable   abilitato di nuovo. Quando l'AVR esce da un interrupt ritorna sempre al programma principale ed esegue una istruzione prima di occuparsi di eventuali altri interrupt in attesa.

ATMega328: Clock

Sistema di gestione e distribuzione del clock:

Figure 8-1. Clock Distribution



Sono possibili diverse sorgenti di clock:

- interno (8 MHz, ma modificabile);
- esterno (0 ÷ 20 MHz), di vario tipo.

ATMega328: Alimentazione

- vari *sleep mode* selezionabili da programma per ridurre i consumi;
- *Brown out detector*: invia un segnale di reset quando la tensione di alimentazione scende sotto un livello prefissato;
- *Power on reset*: invia il segnale di reset finche' la tensione di alimentazione e' al di sotto di una certa soglia.

ATMega328: Watchdog

Il *watchdog* e' un meccanismo di sicurezza che puo' essere utilizzato per evitare che il microcontrollore resti bloccato a causa di errori inaspettati nel programma o comunque altre cause. il sistema e' composto da un oscillatore a 128 kHz e un contatore con varie uscite. Sulla base di questo si puo' costruire una logica di *time-out* che puo' essere utilizzata per inviare un segnale di reset al microcontrollore.

ATMega328: Reset

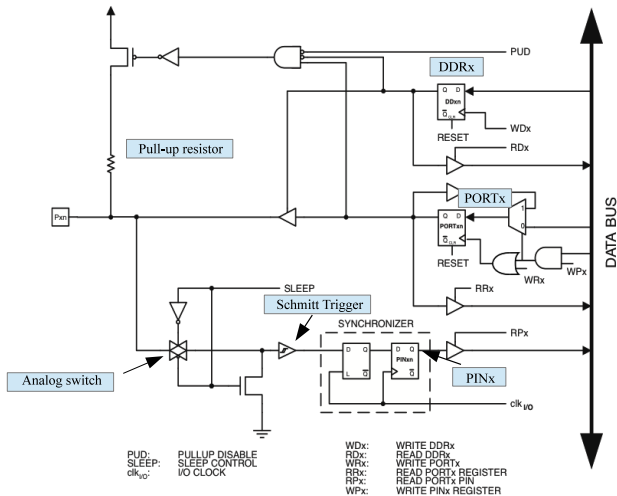
Ci sono quindi varie sorgenti che provocano il reset del microcontrollore:

- Un livello basso sul pin di reset;
- Power-on Reset;
- Brown-out-Reset;
- Watchdog Reset

ATMega328: Timers

Il microcontrollore comprende 2 timers a 8 bit e 1 timer a 16 bit che possono essere utilizzati in vari modi dal programma. Utilizzano un clock interno ma possono anche essere collegati ad un clock esterno.

ATMega328: Input-output digitale



ATMega328: Input-output digitale

Tutte le porte hanno le seguenti caratteristiche:

- resistore di pull-up selezionabile;
- logica 3-state;
- trigger di Schmitt in ingresso;
- sincronismo con il clock di sistema;
- in uscita possono erogare o assorbire corrente.

Tutte le porte degli AVR hanno una funzione di *true Read-Modify-Write* quando vengono usate come I/O digitali. Questo significa che la direzione di un singolo pin puo' essere cambiata al volo senza interferire con gli altri pin.

ATMega328: Input-output digitale

Il controllo di ogni porta e' effettuato con 3 registri:

- DDRx: Data Direction Register;
- PORTx: Output Register;
- PINx: Input Register

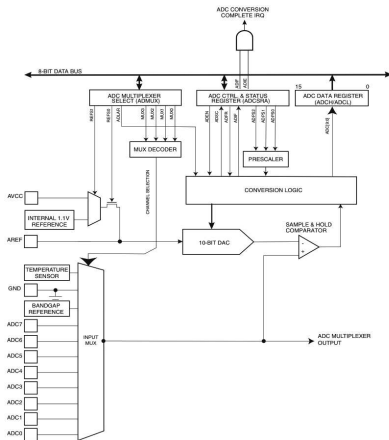
Ad esempio, PORTB3 contiene il bit in uscita per il pin 3 del Port B.

DDx	PORTx	PUD	I/O	Pull-up	Note
0	0	x	Input	No	Alta impedenza
0	1	0	Input	SI	
0	1	1	Input	No	Alta Impedenza
1	0	x	Output	No	
1	1	x	Output	No	

ATMega328: Uscite analogiche

Questa famiglia di microcontrollori non dispone di uscite analogiche. Tuttavia, l'uscita di alcuni pin digitali puo' essere modulata, ovvero utilizzata per emettere un'onda rettangolare (fra 0 e 5 V) con duty cycle variabile. Con un semplice integratore si puo' quindi avere una tensione *quasi* analogica.

ATMega328: Ingressi analogici



ATMega328: Ingressi analogici

Un ADC a 10 bit (sample and hold, successive approximation). Il tempo di conversione e' compreso tra 13 e 260 μs .

E' collegato tramite un multiplexer a 8 ingressi (solo 6 effettivamente utilizzabili, collegati ai pin $PC0 \div PC5$). L'ADC ha un'alimentazione separata (pin AV_{CC}) per migliore immunita' ai disturbi. L'uscita digitale e':

$$\text{Output} = \frac{2^{10} - 1}{V_{ref}} V_{in}$$

Ci sono 3 possibili opzioni per definire V_{ref} :

- AV_{CC} ;
- 1.1 V (Riferimento di tensione interno a bandgap);
- A_{ref} (Tensione sul pin A_{ref}).

La gestione dell'ADC e' delegata a 4 registri a 8 bit:

- ADMUX: Contiene le informazioni sulla scelta del canale d'ingresso e della V_{ref} ;
- ADCSRA: bits di status e controlli;
- ADCL e ADCH: contengono i 10 bit del risultato.

ATMega328: Comparatore analogico

Il comparatore analogico compara i valori in ingresso sull'ingresso positivo $AIN0$ e su quello negativo $AIN1$ (ovvero i pin $PD6$ e $PD7$); quando $AIN0 > AIN1$ l'uscita del comparatore ACO va ad 1. Questo segnale puo' essere usato per generare un Interrupt (sul fronte di salita o di discesa), oppure come trigger per il Timer/Counter 1. E' possibile anche utilizzare, all'ingresso non invertente, la tensione di riferimento interna (1.1 V). E' anche possibile selezionare uno qualunque dei pin analogici di ingresso ($ADC0 \dots ADC7$) come ingresso negativo del comparatore (poiche' utilizza lo stesso multiplexer dell'ADC, quest'ultimo deve essere off)

ATMega328: Comunicazione seriale

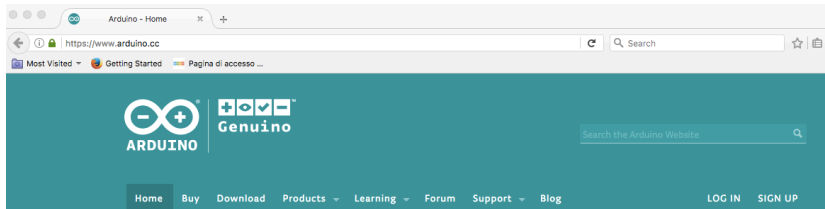
Il microcontrollore supporta vari meccanismi di comunicazione con dispositivi esterni:

- USART (Universal Synchronous Asynchronous Receive Transmit): Pin *PD0* e *PD1*;
- SPI (Serial Peripheral Interface): Pin *PB2*, *PB3*, *PB4*, *PB5*;
- I2C/TWI (Inter Integrated Circuit / Two Wire Interface): Pin *PC4* e *PC5*.

Sono anzitutto necessari per consentire all'utilizzatore di caricare e gestire il programma che deve essere eseguito sul microcontrollore, ma consentono anche di gestire dispositivi esterni (integrati) ovvero di trasferire dati verso l'esterno.

Ne discuteremo in dettaglio piu' avanti.

Tutte le info qui -> <https://www.arduino.cc>



WHAT IS ARDUINO?



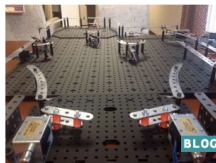
BUY AN ARDUINO



LEARN ARDUINO



SUPPORT ARDUINO



AN ARDUINO LASER PINBALL
MACHINE



MKR PROTO LARGE SHIELD,



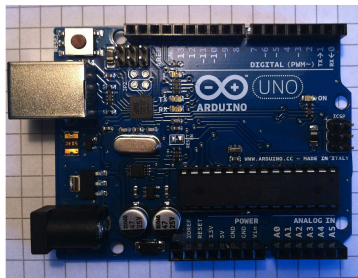
Arduino

E' un sistema di sviluppo di piccole dimensioni basato su Microcontrollori ATMEL, adatto per sviluppo di prototipi e per scopi didattici.

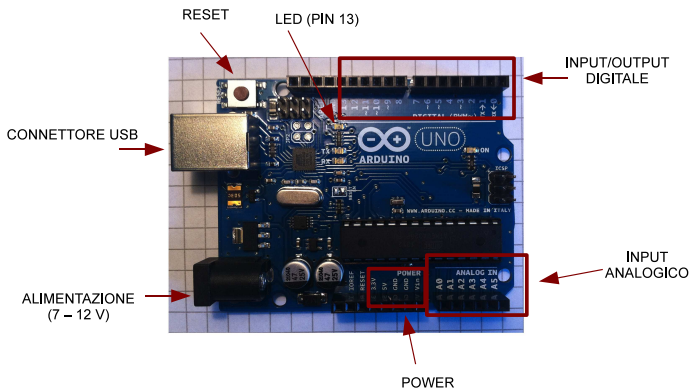
E' integrato con un ambiente di sviluppo software (open source) che permette un facile e rapido utilizzo del microcontrollore.

Esistono varie versioni, noi utilizzeremo la scheda Arduino Uno, basata sul microcontrollore ATMEL ATMEGA328.

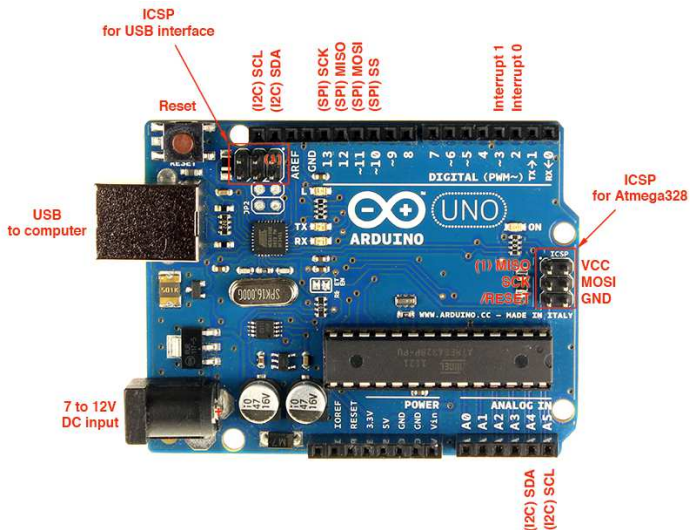
Arduino Uno: la scheda



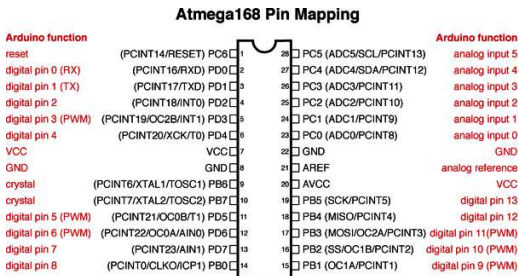
Arduino Uno: la scheda



Arduino Uno: la scheda



Arduino: pin mapping del ATmega328



Digital Pins 11, 12 & 13 are used by the ICSP header for MOSI, MISO, SCK connections (Atmega168 pins 17, 18 & 19). Avoid low-impedance loads on these pins when using the ICSP header.

Ambiente di sviluppo

- Arduino dialoga con un computer host (PC Windows, Mac, Linux) tramite la porta USB;
- E' necessario installare sull'host il programma Arduino (open source). E' scritto in Java e quindi in grado di funzionare su molte piattaforme.
- La programmazione del microcontrollore e' in linguaggio C.

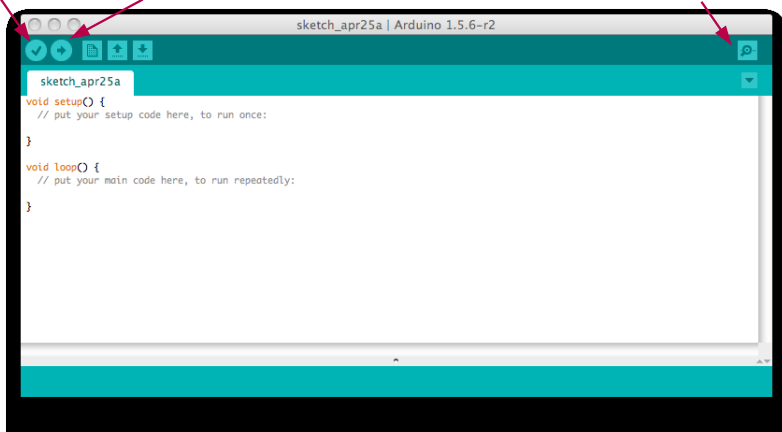
La finestra di scrittura del programma

Offre un *framework* per la scrittura dello *sketch* (come e' chiamato nel gergo di Arduino)

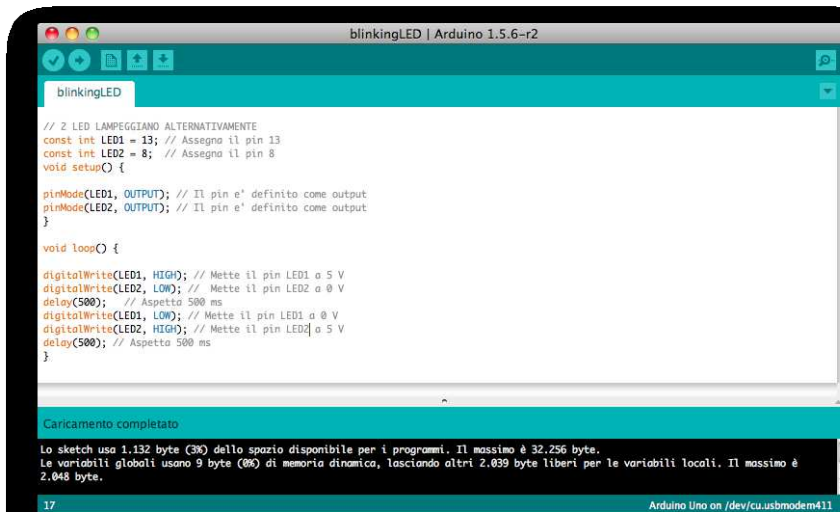
COMPILA

ESEGUE

FINESTRA SERIALE



Semplice esempio



The screenshot shows the Arduino IDE interface with a sketch named "blinkingLED". The code defines two LEDs (LED1 on pin 13 and LED2 on pin 8) and a loop that alternates their states (HIGH and LOW) with 500ms delays. Below the code, a status bar indicates the upload is complete and provides memory usage statistics.

```
blinkingLED

// 2 LED LAMPEGGIANO ALTERNATIVAMENTE
const int LED1 = 13; // Assegna il pin 13
const int LED2 = 8; // Assegna il pin 8
void setup() {

  pinMode(LED1, OUTPUT); // Il pin e' definito come output
  pinMode(LED2, OUTPUT); // Il pin e' definito come output
}

void loop() {

  digitalWrite(LED1, HIGH); // Mette il pin LED1 a 5 V
  digitalWrite(LED2, LOW); // Mette il pin LED2 a 0 V
  delay(500); // Aspetta 500 ms
  digitalWrite(LED1, LOW); // Mette il pin LED1 a 0 V
  digitalWrite(LED2, HIGH); // Mette il pin LED2 a 5 V
  delay(500); // Aspetta 500 ms
}

Caricamento completato

Lo sketch usa 1.132 byte (3%) dello spazio disponibile per i programmi. Il massimo è 32.256 byte.
Le variabili globali usano 9 byte (0%) di memoria dinamica, lasciando altri 2.039 byte liberi per le variabili locali. Il massimo è 2.048 byte.
```

17 Arduino Uno on /dev/cu.usbmodem411

Semplice esempio (2)

Prima di compilare Arduino trasforma lo sketch creando il programma in c completo:

```
#include "Wprogram.h";
void setup();
void loop();
void setup() {
  pinMode(LED1, OUTPUT); // Il pin e' definito come output
  pinMode(LED2, OUTPUT); // Il pin e' definito come output
}
void loop() {
  digitalWrite(LED1, HIGH); // Mette il pin LED1 a 5 V
  digitalWrite(LED2, LOW); // Mette il pin LED2 a 0 V
  delay(500); // Aspetta 500 ms
  digitalWrite(LED1, LOW); // Mette il pin LED1 a 0 V
  digitalWrite(LED2, HIGH); // Mette il pin LED2 a 5 V
  delay(500); // Aspetta 500 ms
}
int main() {
  setup();
  for(;;) { loop();}
  return 0;
}
```

Semplice esempio (3)

Il compilatore (residente sul PC) crea il codice eseguibile. Il codice viene poi trasferito sulla memoria flash del μC (attraverso la connessione USB) ed eseguito.

Dal lato del μC il trasferimento e la scrittura in memoria sono eseguiti da un programma residente (BootLoader) che occupa gli ultimi 512 bytes della memoria flash.

Il programma e' memorizzato permanentemente e viene eseguito ogni volta che si accende la scheda (anche senza aprire Arduino sul PC), finche' non e' sostituito da un altro programma.



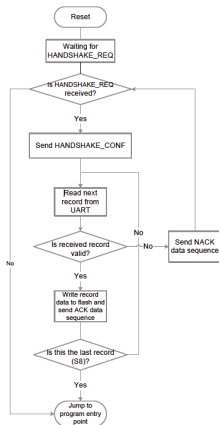
Il bootloader

Al momento dell'accensione (o al reset) il bootloader si avvia e verifica se c'è una richiesta di comunicazione proveniente dalla porta seriale. Se non c'è passa il controllo all'applicazione esistente.

Se invece c'è avvia il dialogo tramite la porta seriale, scarica l'applicazione nuova e poi la avvia.

La presenza del bootloader non è indispensabile. Il programma da eseguire può essere caricato connettendo il μC ad una apposita scheda (programmatore).

Questa soluzione è adatta per situazioni in cui non si prevede che l'applicazione debba subire modifiche o aggiornamenti.



Linguaggio

Un sommario del linguaggio di Arduino puo' essere reperito su:

<http://arduino.cc/en/Reference/HomePage>

E' disponibile un'ampia libreria software per molteplici applicazioni.
Qui vedremo solo alcune cose fondamentali per iniziare.

I/O Digitale

- `pinMode(pin,mode);` (mode: *INPUT*, *OUTPUT*, *INPUT_PULLUP*)
- `digitalWrite(pin, value);` (value: *HIGH*, *LOW*)
- `digitalRead(pin);`

I/O Digitale: esempio

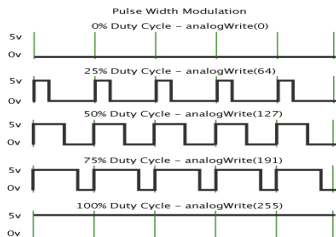
```
int ledPin = 13;
int inPin = 7;
int val = 0;
void setup()
{
  pinMode(ledPin, OUTPUT);
  pinMode(inPin, INPUT);
}
void loop()
{
  val = digitalRead(inPin);
  digitalWrite(ledPin, val);
}
```

Output Analogico

I pin 3,5,6,9,10,11 possono, in uscita, essere utilizzati in modo “analogico” (PWM). (Pin 5,6: 980 Hz; Pin 3,9,10,11: 490 Hz)

Esempio:

```
int ledPin = 9;           // LED connected to digital pin 9
int val = 128;           // val: 0–255 (duty cycle)
void setup()
{
  pinMode(ledPin, OUTPUT); // sets the pin as output
}
void loop()
{
  analogWrite(ledPin, val); //
```



ADC

Il microcontroller contiene un ADC a 10 bit (sample and hold, successive approximation). E' collegato tramite un multiplexer a 8 ingressi (6 effettivamente utilizzabili su Arduino).

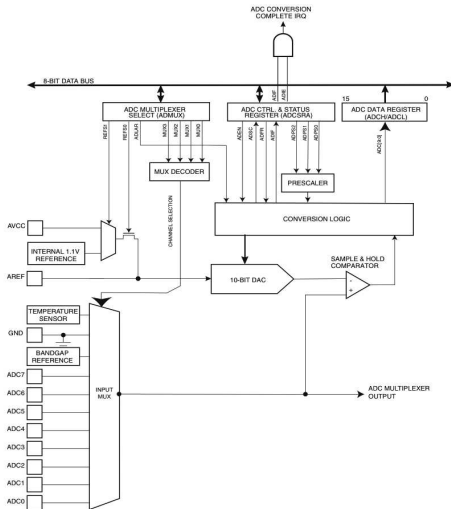
$$Output = \frac{2^{10}}{V_{ref}} V_{in}$$

3 possibili V_{ref} :

- 5 V (default)
- 1.1 V
- A_{ref} (esterna)

Nota bene:

$$0 \leq A_{ref} \leq +5 V$$



Esempio

```
int analogPin = 3;    // analog pin 3
int val = 0;         // variable to store the value read
void setup()
{
  analogReference(EXTERNAL); // La Vref e' fornita esternamente
  Serial.begin(9600);       // setup serial
}
void loop()
{
  val = analogRead(analogPin); // read the input pin
  Serial.println(val);         // debug value
}
```

Comunicazione

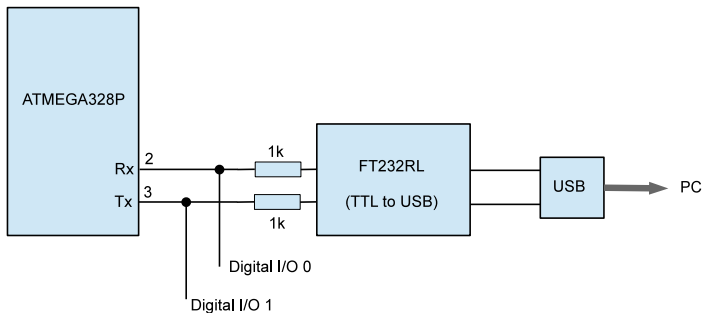
Il microcontrollore supporta vari meccanismi di comunicazione con dispositivi esterni:

- USART (Universal Synchronous Asynchronous Receive Transmit)
Digital I/O 0 e 1
- SPI (Serial Peripheral Interface)
Digital I/O 10, 11, 12, 13
- I2C/TWI (Inter Integrated Circuit / Two Wire Interface)
Analog pin A4, A5

Arduino fornisce librerie che facilitano l'uso di questi protocolli.

Comunicazione seriale USART

E' utilizzata da Arduino per connettere il μC al PC, tramite la porta USB: da qui viene fatto il download del programma.

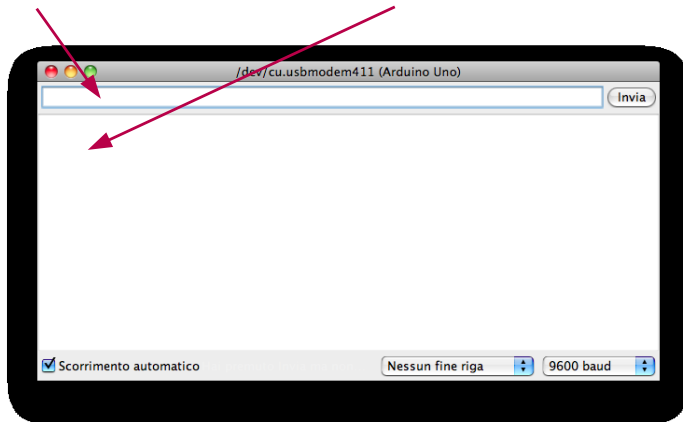


Puo' liberamente essere poi utilizzata dall'utente.

Comunicazione seriale; finestra di monitor

RIGA DI INPUT

FINESTRA DI OUTPUT



Comunicazione seriale: esempio

```
int data = 0;
void setup() {
  Serial.begin(9600); //Inizializzazione baud rate
}

void loop() {
  if (Serial.available() > 0) // verifica se esiste un INPUT
  {
    data = Serial.parseInt(); // legge come numero intero
    Serial.println(data);     // scrive sulla finestra di OUTPUT
    delay(200);
  }
}
```

NOTA BENE:

Se si usa la comunicazione seriale i pin I/O 0 e 1 non possono essere usati per altri scopi!

Interrupts

La scheda Arduino Uno puo' gestire 2 fonti di interrupts

- Interrupt 0: Digital I/O 2;
- Interrupt 1: Digital I/O 3;

Quando arriva un interrupt viene eseguita una routine specificata. Alla fine il controllo torna al programma precedentemente in esecuzione.

Esempio:

```
void setup()
{
  Serial.begin(9600);
  attachInterrupt(0, myprog, CHANGE); //interrupt se I/O 2 cambia
}
void loop()
{
  ....
  ....
}
void myprog()
{
  // Interrupt Service Routine
  Serial.println("E' arrivato un interrupt");
}
```

Interrupts:funzioni

attachInterrupt (interrupt , ISR , mode);

- *interrupt*: 0 o 1;
- *ISR*: nome della routine di servizio;
- *mode*: LOW, CHANGE, RISING, FALLING

detachInterrupt (interrupt);

Elimina l'interrupt precedentemente abilitato.

noInterrupts ();

Disabilita tutti gli interrupts.

interrupts ();

Abilita gli interrupts (precedentemente disabilitati).

Esperienza 8: Familiarizzazione con Arduino

- L'obiettivo di questa esperienza e' di familiarizzarsi con la scheda Arduino Uno, con il microcontrollore ATMEL ATMega328 e con il relativo software (vedi Appendice per maggiori dettagli).
- E' bene avere sempre disponibile per consultazione il sito internet di Arduino (<http://www.arduino.cc>) ed in particolare la pagina di reference della programmazione

<https://www.arduino.cc/en/Reference/HomePage>

- I circuiti da utilizzare possono essere montati sulla consueta scheda sperimentale, connettendola ad Arduino Uno mediante opportuni ponticelli.

Il primo programma...

- "Hello, world!" (-> <http://helloworldcollection.de/>)
- Ricordarsi di far partire la *Finestra di Monitor* (in genere sotto tools/)



```
hello_world | Arduino 1.6.13  
hello_world  
void setup() {  
  // put your setup code here, to run once:  
  Serial.begin(9600);  
  Serial.println("hello, world!");  
}  
  
void loop() {  
  // put your main code here, to run repeatedly:  
}
```

Comunicazione seriale

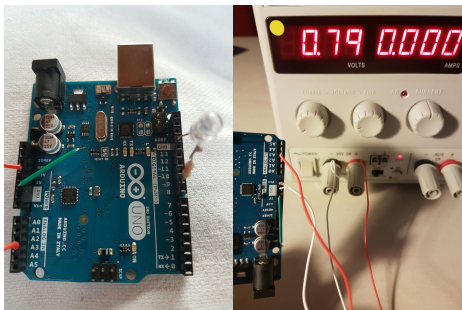
- Programmi di I/O verso la finestra di monitor.
- Misurare la velocità di esecuzione del μC per varie istruzioni: operazioni aritmetiche, funzioni, operazioni di Input/Output.
- Funzioni di timer: `millis()` e `micros()`
- `delay()` in millisecondi

```
serial_io §
long int data=0;
long unsigned t0, t1; //time...

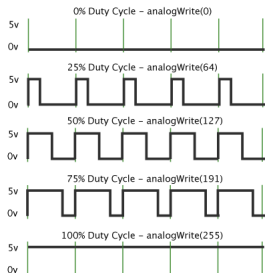
void setup() {
  // Open serial communications and wait for port to open:
  Serial.begin(9600);
  Serial.println("Here we go!");
  Serial.println(" ");
}

void loop() { // run over and over
  if (Serial.available() > 0) {
    data = Serial.parseInt();
    t0=micros();
    // | Serial.print("Hai scritto il numero ");
    Serial.println(data);
    // Serial.print("E questo e' moltiplicato per 10: ");
    Serial.println(data*10);
    t1=micros();
    Serial.print("durata: ");
    Serial.print(t0);
    Serial.print(" ");
    Serial.print(t1);
    Serial.print(" ");
    Serial.println(t1-t0);
    delay(100);
  }
}
```

Esperienza 8. Semplici programmi con Arduino: operazioni di I/O



Pulse Width Modulation



- Led e oscilloscopio per visualizzazione degli outputs
- Input forniti da generatore triplo o dai 5v (3.3V) di Arduino
- `analogRead(analogPin)`, `analogWrite(pin, value)`
- `analogWrite` emula generazione di segnali analogici attraverso modulazione PWM (*Pulse Width Modulation*).
 - PWM permette di ottenere una tensione media variabile dipendente dal rapporto tra la durata dell'impulso positivo e di quello negativo (*duty cycle*)

AnalogWrite()

analog_write

```
int ledPin = 9;
int val = 128;

void setup() {
  pinMode(ledPin, OUTPUT);
  Serial.begin(9600);
  Serial.println("Light your fire...");
  Serial.println(" ");
}

void loop() {
  if (Serial.available() > 0) {
    val = Serial.parseInt();
    // check value in
    if (val >= 0 && val <= 255) {
      analogWrite(ledPin, val);
      Serial.print("Scritto valore :");
      Serial.println(val);
    }
    else {
      Serial.println("Valore fuori range (0:255)!!!");
    }
  }
}
```

- I pin 3, 5, 6, 9, 10 e 11 possono essere usati in uscita in modo "analogico" (PWM): 0 = 0% ; 255 = 100%
- Pin 5, 6: 980 Hz;
- Pin 3, 9, 10, 11: 490 Hz;
- verificate il comportamento dei pins PWM (uno per tipo...), visualizzando i segnali sull'oscilloscopio, al variare dei valori del duty cycle

AnalogWrite()

```
Led_Rampa
int ledPin = 9;           // LED connected to digital pin 9
int val = 0;             // val: 0-255 (duty cycle)
int i = 0;
int millisecondi = 10;
void setup()
{
  Serial.begin(9600);
  Serial.println("This is an Arduino-based dimmer...");
  pinMode(ledPin, OUTPUT);
}
void loop()
{
  for (i=0;i<255;i++)
  {
    val = i;
    analogWrite(ledPin, val);
    delay(millisecondi);
  }
  for (i=0;i<255;i++)
  {
    val = 255-i;
    analogWrite(ledPin, val);
    delay(millisecondi);
  }
}
```

- led dovrebbe variare la luminosità in maniera periodica (provate a cambiarne il periodo)
- Nell'esempio è riportato un dente di sega, ma potete scrivere anche altri tipi di variazione, ad esempio un'onda triangolare
- Visualizzate con l'oscilloscopio l'uscita del pin 9, dovrete vedere un andamento a "fisarmonica".

AnalogRead() e calibrazione ADC Arduino

```

analog_input
int analogPin = 3; // analog pin 3
int RdVal = 0;
float Vx = 0.0;
void setup()
{
  analogReference(DEFAULT); // Arduino 5 V
  Serial.begin(9600);
  Serial.println("Arduino Voltage meter");
  Serial.println(" ");
}

void loop ()
{
  RdVal = analogRead(analogPin);
  Vx = float(5.0)*(float(RdVal)/float(1023));
  delay(1000);
  //Serial.print(RdVal);
  Serial.print(" Tensione letta: ");
  Serial.println(Vx);
}

```

- Utilizzare come Analog Reference il default (5 V) e come tensione da convertire (da porre in ingresso al pin 3) l'uscita dell'alimentatore triplo (0 - 5V);
- confronto tra misura di input (multimetro) e valore prodotto da Arduino (sulla porta seriale)
- costruire retta di taratura utilizzando un numero "congruo" di valori V e ricordando che

$$Output = \frac{2^{10}-1}{V_{ref}} * V_{in}$$

Esperienza 8: Semplici programmi con Arduino: ADC completo

ADC_1

```
int data;
int analogPin = 3;
int i = 0;
long unsigned t0, t1; //time...

const long interval = 2; // 2ms --> sample at 500Hz

void setup() {
  Serial.begin(9600);
  Serial.println("ADC");
}

void loop() {
  t0 = millis();
  for (i = 0; i < 100; i++) { // 100 samples...
    my_delay(interval);
    data = analogRead(analogPin);
    Serial.println(data);
  }
  t1 = millis();
  Serial.print("Durata: ");
  Serial.println(t1 - t0);
  delay(1000);
}

void my_delay(unsigned long interval)
{
  unsigned long MillisStart = millis();
  unsigned long currentMillis = MillisStart;
  //timer
  while (currentMillis - MillisStart <= interval) {
    currentMillis = millis();
  }
}
```

- Campionare **onda sinusoidale e triangolare** e riprodurle in un grafico
- input (pin 3): segnale 0V-5V
- Attenzione alla frequenza di campionamento (in questo caso 500 Hz). Quale e' la max frequenza del segnale di ingresso per evitare *aliasing*?
- per i dati fate cut&paste dalla finestra di serial monitor
- Confrontate il grafico ottenuto con open Office e verificane la fedelta' del risultato ottenuto rispetto al segnale in ingresso (screenshot dell'oscilloscopio...)