



UNIWERSYTET
MIKOŁAJA KOPERNIKA
W TORUNIU

Wydział Fizyki, Astronomii
i Informatyki Stosowanej

Prototypowanie Urządzeń Elektronicznych z Wykorzystaniem Platformy Arduino

Podstawy Arduino i języka C/C++

dr inż. Rafał Szczepański

www.umk.pl/~szczepi

szczepi@umk.pl

24.10.2025



Plan prezentacji

Struktura programu Arduino

Typy zmiennych

Operatory, warunki i pętle

Piny i podstawowe funkcje Arduino

Moduły EduBox

Przykłady

Zadania



Struktura programu Arduino

- `setup()` — inicjalizacja: piny, komunikacja, zmienne, czujniki.
- `loop()` — kod główny, który działa cały czas (odświeża stany, steruje, odczytuje czujniki).

```
void setup() {  
    // Kod wykonywany raz po uruchomieniu  
}
```

```
void loop() {  
    // Kod wykonywany w pętli  
}
```



Struktura programu Arduino

Funkcje obsługi pinów cyfrowych

Funkcja	Opis	Przykład
<code>pinMode(pin, tryb)</code>	Ustawia tryb pracy pinu: INPUT, OUTPUT, INPUT_PULLUP.	<code>pinMode(13, OUTPUT);</code>
<code>digitalWrite(pin, wartość)</code>	Ustawia stan pinu cyfrowego: HIGH (1) lub LOW (0).	<code>digitalWrite(13, HIGH);</code>
<code>digitalRead(pin)</code>	Odczytuje stan logiczny pinu: HIGH lub LOW.	<code>int stan = digitalRead(2);</code>



Struktura programu Arduino

Funkcje wejść/wyjść analogowych

Funkcja	Opis	Przykład
<code>analogRead(pin)</code>	Odczytuje napięcie (0–1023).	<code>int val = analogRead(A0);</code>
<code>analogWrite(pin, wartość)</code>	Ustawia PWM (0–255), działa tylko na pinach PWM.	<code>analogWrite(9, 128);</code>
<code>map(x, in_min, in_max, out_min, out_max)</code>	Przekształca zakres wartości.	<code>int jasnoc = map(val, 0, 1023, 0, 255);</code>



Struktura programu Arduino

Funkcje czasu

Funkcja	Opis	Przykład
<code>delay(ms)</code>	Wstrzymuje program na określoną liczbę milisekund (blokująco).	<code>delay(500);</code>
<code>delayMicroseconds(us)</code>	Wstrzymuje na mikrosekundy.	<code>delayMicroseconds(100);</code>
<code>millis()</code>	Zwraca czas (ms) od startu programu.	<code>if (millis() - t > 1000)</code>
<code>micros()</code>	Zwraca czas (μ s) od startu programu.	<code>unsigned long t = micros();</code>



Struktura programu Arduino

Funkcje matematyczne

Funkcja	Opis	Przykład
<code>min(a, b)</code>	Zwraca mniejszą wartość.	<code>int x = min(10, 5); // x = 5</code>
<code>max(a, b)</code>	Zwraca większą wartość.	<code>int x = max(10, 5); // x = 10</code>
<code>abs(x)</code>	Wartość bezwzględna.	<code>int x = abs(-7); // x = 7</code>
<code>constrain(x, a, b)</code>	Ogranicza wartość x do zakresu [a, b].	<code>val = constrain(val, 0, 255);</code>
<code>pow(x, y)</code>	Potęgowanie.	<code>pow(2, 3); // 8</code>
<code>sqrt(x)</code>	Pierwiastek kwadratowy.	<code>sqrt(9); // 3</code>
<code>round(x), ceil(x), floor(x)</code>	Zaokrąglanie (dla float).	<code>round(2.7); // 3</code>



Struktura programu Arduino

Funkcje komunikacji szeregowej (Serial)

Funkcja	Opis	Przykład
<code>Serial.begin(baud)</code>	Uruchamia komunikację, np. 9600 bps.	<code>Serial.begin(9600);</code>
<code>Serial.print(dane)</code>	Wysyła dane bez nowej linii.	<code>Serial.print("Temp: ");</code>
<code>Serial.println(dane)</code>	Wysyła dane + nowa linia.	<code>Serial.println(25);</code>
<code>Serial.available()</code>	Liczba bajtów gotowych do odczytu.	<code>if (Serial.available())</code>
<code>Serial.read()</code>	Odczytuje 1 bajt.	<code>char c = Serial.read();</code>
<code>Serial.write(dane)</code>	Wysyła bajt (binarnie).	<code>Serial.write(65); //</code> <code>'A'</code>



Struktura programu Arduino

Makra i stałe systemowe

Nazwa	Znaczenie
HIGH, LOW	stany logiczne 1 / 0
INPUT, OUTPUT, INPUT_PULLUP	tryby pinów
LED_BUILTIN	wbudowana dioda LED (zwykle pin 13)
true, false	wartości logiczne
PI, EULER, DEG_TO_RAD, RAD_TO_DEG	stałe matematyczne



Typy zmiennych

Podstawowe

Typ	Zakres	Przykład
int	-32768 do 32767	<code>int liczba = 5;</code>
float	liczby zmiennoprzecinkowe	<code>float temp = 23.5;</code>
bool	true / false	<code>bool stan = true;</code>



Typy zmiennych

Biblioteka <stdint.h>

Typ	Rozmiar	Zakres
int8_t	8 bitów	−128 do +127
int16_t	16 bitów	−32 768 do +32 767
int32_t	32 bity	−2 147 483 648 do +2 147 483 647
uint8_t	8 bitów	0 do 255
uint16_t	16 bitów	0 do 65 535
uint32_t	32 bity	0 do 4 294 967 295



Operatory arytmetyczne

+ dodawanie, - odejmowanie, * mnożenie, / dzielenie, % modulo (reszta z dzielenia)

- Kolejność działań: *, /, % mają wyższy priorytet niż + i -. Używaj nawiasów (...) dla czytelności i pewności.
- Jeśli operujesz na liczbach całkowitych (int, int8_t, uint16_t itp.), to / wykonuje dzielenie całkowite (część ułamkowa jest odrzucana):

```
int a = 7 / 2; // a = 3
```

- Jeżeli operujesz na liczbach zmiennoprzecinkowych (float):

```
float b = 7.0 / 2.0; // b = 3.5
```

- % działa tylko na typach całkowitych. Dla **a % b** otrzymujesz resztę z dzielenia a przez b:

```
int r = 7 % 3; // r = 1
```



Operatory arytmetyczne

Pułapki i wskazówki

- **Dzielenie przez 0:** błąd/runtime (*undefined behavior* dla integerów). Zawsze sprawdzaj dzielnik.
- Przy **mieszaniu typów** (np. int i float) następuje konwersja — zwykle do typu „większego” (tzw. promocja).
- Dla typów ze znakiem **wynik % ma taki znak jaki ma dzielna** (w C99 reszta ma ten sam znak co dzielna). Zachowanie z ujemnymi operandami warto znać.
- **Przepiętnienie** (ang. *overflow*) przy mnożeniu lub dodawaniu: jeśli suma/mnożenie przekracza zakres typu — wynik „zawija” — lepiej użyć większego typu.



Operatory logiczne i bitowe

Logiczne: `&&` (AND), `||` (OR), `!` (NOT)

Bitowe: `&`, `|`, `^` (XOR), `~` (negacja bitowa), `<<` lub `>>` (przesunięcie)

```
if (a > 0 && b != 0) { ... } // b nie jest sprawdzane, jeśli a>0 jest false
                             (tzw. short-circuit)
```

```
uint8_t x = 0b00001111;
x = x << 2; // 0b00111100
```



Instrukcja warunkowa:

if (warunek) { ... } else { ... }

```
if (warunek) {  
    // wykona się jeśli warunek jest prawdziwy (non-zero)  
} else {  
    // wykona się w przeciwnym razie  
}
```



Instrukcja warunkowa:

if (warunek) { ... } else { ... }

```
int temp = analogRead(A0);
```

```
if (temp > 512) {  
    digitalWrite(ledPin, HIGH);  
} else {  
    digitalWrite(ledPin, LOW);  
}
```




Instrukcja warunkowa:

Łańcuch warunków

```
if (x < 0) {  
    // ...  
} else if (x == 0) {  
    // ...  
} else {  
    // x > 0  
}
```



Instrukcja warunkowa:

Operator warunkowy — skrócona forma:

`(warunek) ? {co jeżeli prawda} : {co jeżeli fałsz}`

```
digitalWrite(ledPin, (buttonState == HIGH) ? HIGH : LOW);
```



Operatory arytmetyczne

Pułapki i wskazówki

- Warunek to wyrażenie całkowite: **if (a = 5)** - błąd logiczny: przypisanie zamiast porównania; w C/C++ ta konstrukcja jest dozwolona i zwróci 5 (czyli true).
- Dla bezpieczeństwa, przy porównaniach stałych można pisać **if (5 == a)** — wtedy kompilator złapie = jako błąd (5 = a jest nieprawidłowe).
- Używaj nawiasów, aby uniknąć niejasności przy złożonych warunkach: **if ((a > 0 && b < 10) || c == 3)**



Pętle

for

```
for (inicjalizacja; warunek; iteracja) {  
    // ciało pętli  
}
```

Przykład:

```
for (int i = 0; i < 5; i++) {  
    Serial.println(i);  
}
```



Pętle

while

```
while (warunek) {  
    // wykona się dopóki warunek jest prawdziwy  
}
```

Przykład:

```
int x = 0;  
while (x < 10) {  
    Serial.println(x);  
    x++;  
}
```



Pętle

do-while

```
do {  
    // wykona się dopóki warunek jest prawdziwy  
} while (warunek);
```

Przykład:

```
int x = 0;  
do {  
    Serial.println(x);  
    x++;  
} while (x < 10);
```



Cykliczne wywoływanie funkcjonalności

funkcja delay()

```
const uint32 interval = 500;

void loop() {
    // wykonaj akcję (np. przełącz LED)

    delay(interval);
}
```



Cykliczne wywoływanie funkcjonalności

funkcja `millis()`

```
uint32_t previous = 0;
const uint32 interval = 500;

void loop() {
    uint32 now = millis();
    if (now - previous >= interval) {
        previous = now;
        // wykonaj akcję (np. przełącz LED)
    }
    // inne rzeczy można tu wykonywać bez blokowania
}
```




Własne funkcje

```
typ_zwracany nazwa_funkcji (parametry) {  
    // ciało funkcji – kod, który się wykona  
    return wartość; // opcjonalnie (tylko jeśli typ ≠ void)  
}
```

Przykład bez zwracania i pobierania wartości:

```
void MrugnijDioda(void) {  
    digitalWrite(13, HIGH);  
    delay(500);  
    digitalWrite(13, LOW);  
    delay(500);
```



Własne funkcje

```
typ_zwracany nazwa_funkcji (parametry) {  
    // ciało funkcji – kod, który się wykona  
    return wartość; // opcjonalnie (tylko jeśli typ ≠ void)  
}
```

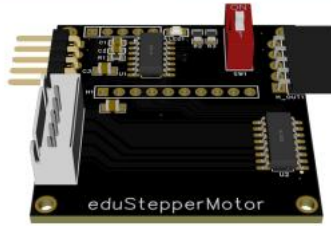
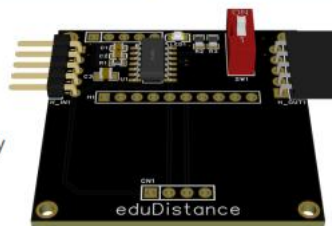
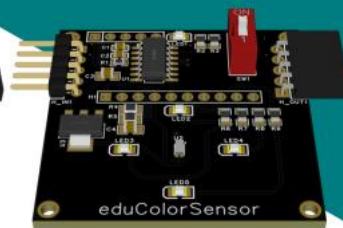
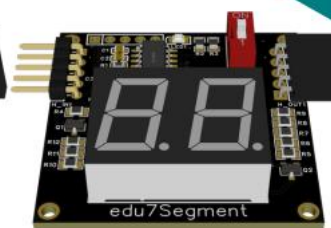
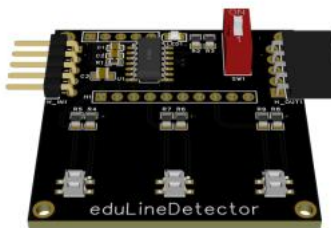
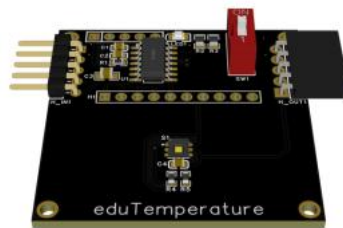
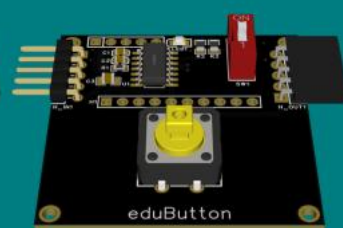
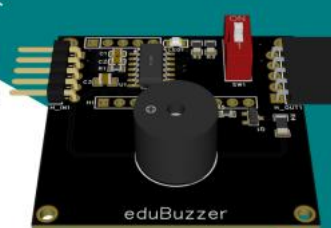
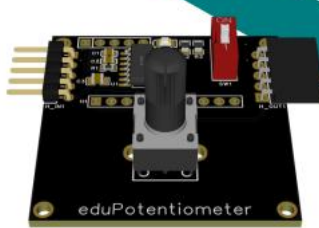
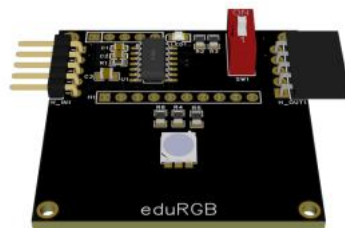
Przykład ze zwracaniem i pobieraniem wartości:

```
int dodaj(int a, int b) {  
    int wynik = a + b;  
    return wynik; // zwracamy wartość  
}
```

eduBox

Pakiet podstawowy

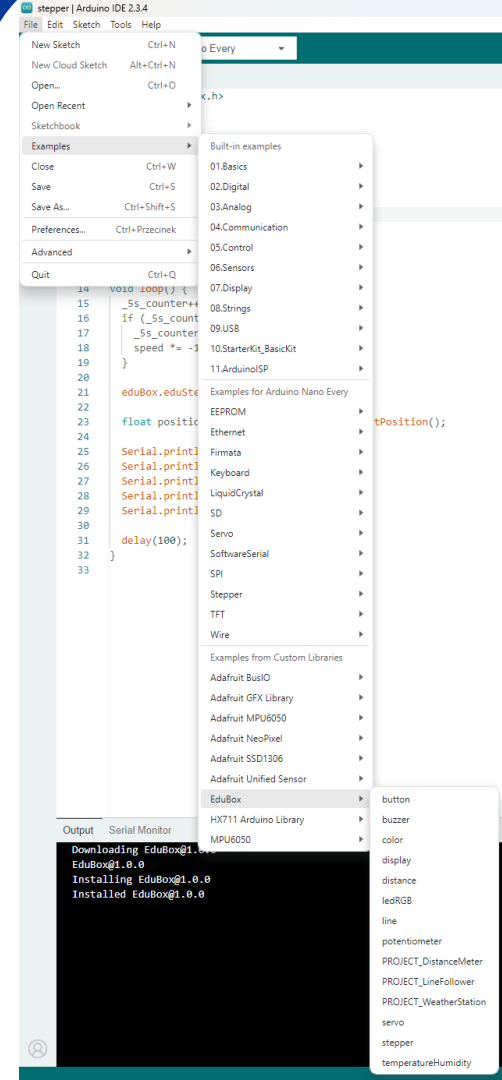
- 1 eduRGB - dioda LED
- 2 eduPotentiometer - potencjometr
- 3 eduBuzzer - brzęczyk
- 4 eduButton - przycisk
- 5 eduTemperature - czujnik temperatury i wilgotności
- 6 eduLineDetector - czujniki odbiciowe (czujniki linii)
- 7 edu7Segment - wyświetlacz siedmiosegmentowy dwucyfrowy
- 8 eduColorSensor - czujnik koloru
- 9 eduDistance - ultradźwiękowy czujnik odległości
- 10 eduServo - serwomechanizm 0-180 stopni
- 11 eduStepperMotor - silnik krokowy



Moduły EduBox

eduRGB - Przykładowa aplikacja zmieniająca kolor diody LED

- Dioda sygnalizująca połączenie z modulem
- Możliwość przełączenia numeru modułu
- Gotowe biblioteki oraz przykłady



Moduły EduBox

eduRGB - Przykładowa aplikacja zmieniająca kolor diody LED

ledRGB | Arduino IDE 2.3.4

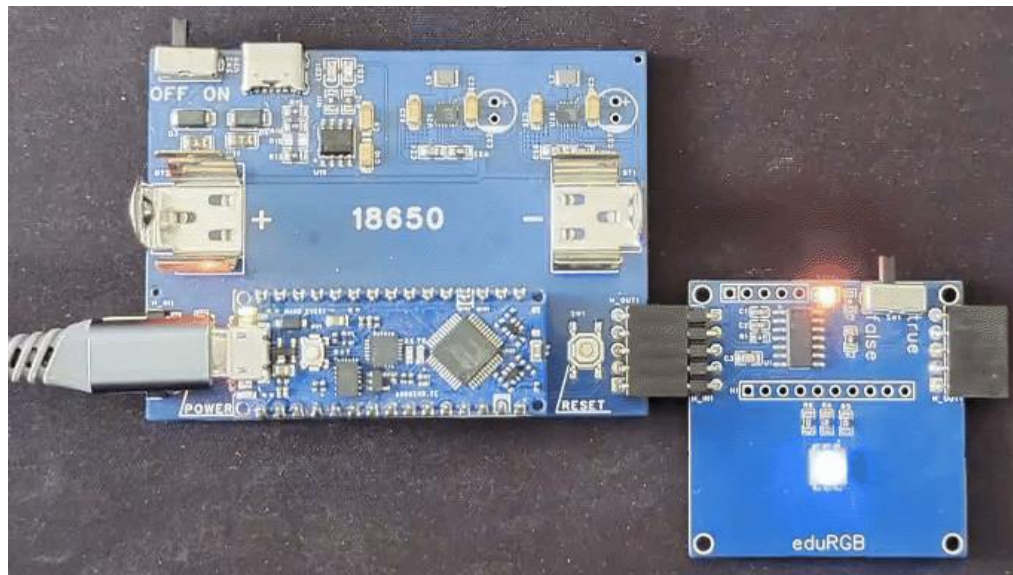
File Edit Sketch Tools Help



Arduino Nano Every

ledRGB.ino

```
1  #include <EduBox.h>
2
3  EduBox eduBox;
4
5  void setup() {
6    eduBox.begin();
7  }
8
9  void loop() {
10   eduBox.eduRGB_SetValues(25, 0, 0);
11   delay(1000);
12   eduBox.eduRGB_SetValues(0, 25, 0);
13   delay(1000);
14   eduBox.eduRGB_SetValues(0, 0, 25);
15   delay(1000);
16 }
```



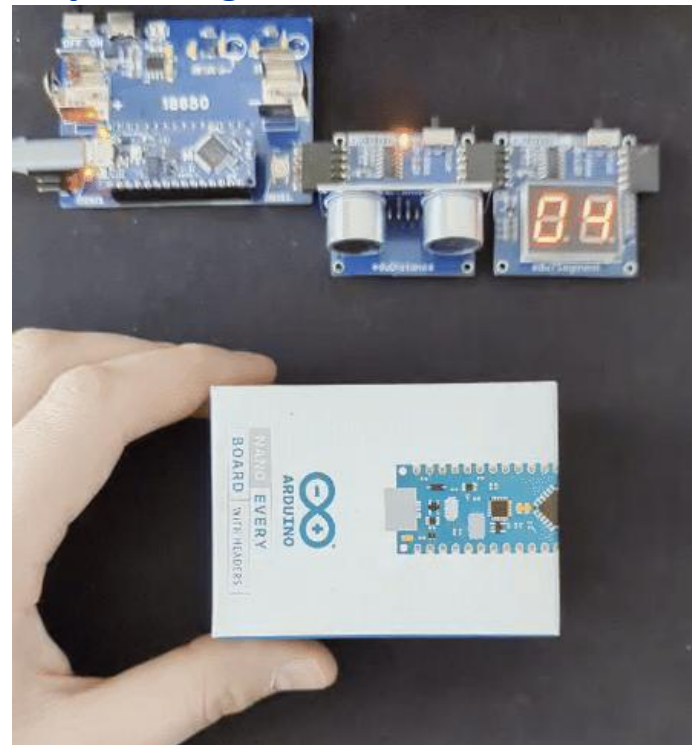


Moduły EduBox

eduDistance + edu7Segment - Przykładowa aplikacja mierząca odległość

- Moduły połączone szeregowo – kolejność jest bez znaczenia!

```
1  #include <EduBox.h>
2
3  EduBox eduBox;
4
5  void setup() {
6      eduBox.begin();
7  }
8
9  void loop() {
10     float distanceCentimeters = eduBox.eduDistance_GetDistanceCentimeters();
11
12     eduBox.edu7Segment_DisplayNumber(distanceCentimeters);
13
14     delay(250);
15 }
```



Moduły EduBox

eduTemperature + 2x edu7Segment - Przykładowa aplikacja stacji pogodowej

- Istotne jest przełączenie w jednym z wyświetlaczy przełącznika na true!

```
1  #include <EduBox.h>
2
3  EduBox eduBox;
4
5  void setup() {
6      eduBox.begin();
7  }
8
9  void loop() {
10     float distanceCentimeters = eduBox.eduDistance_GetDistanceCentimeters();
11
12     eduBox.edu7Segment_DisplayNumber(distanceCentimeters);
13
14     delay(250);
15 }
```

