

# Arduino入門勉強会 #2

【センサによる入出力】

平成27年7月7日

ソフトピアジャパン ドリーム・コア1F ネクストコア

# センサ入出力

Arduinoにセンサなど様々な入出力部品を取り付け動作させてみます。  
今回の勉強会で扱うのは以下の部品です。

入力: タクトスイッチ、ボリューム抵抗(半固定抵抗)、  
光センサ(CDS)、温度センサ

出力: LED(単色)、ピエゾスピーカー、サーボ、フルカラーLED



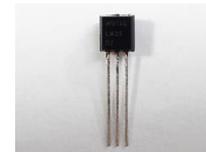
タクトスイッチ



ボリューム抵抗  
(半固定抵抗)



光センサ(CDS)



温度センサ



LED(単色)



ピエゾスピーカー



サーボ

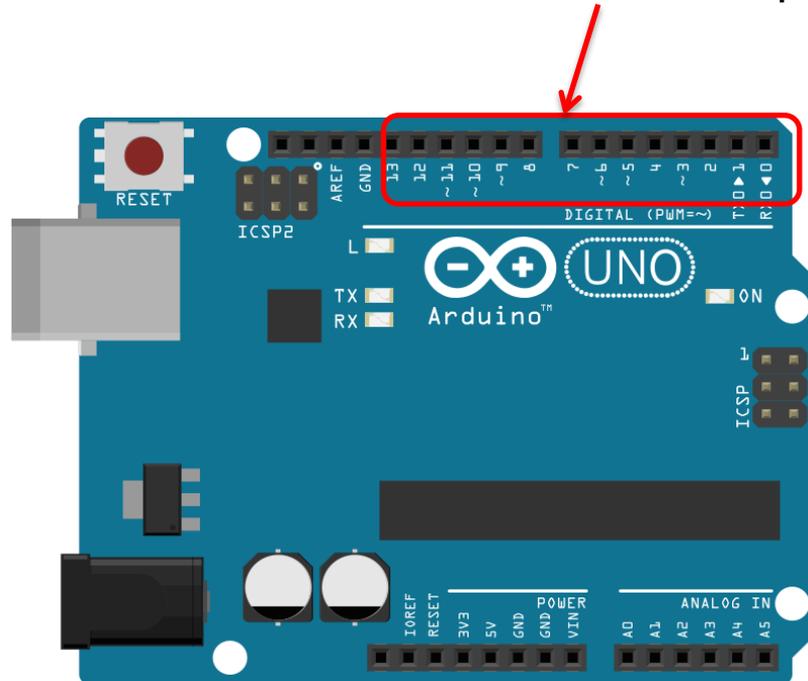


フルカラーLED

# デジタル入力

デジタル入力ピンではdigitalRead関数を用いて5V電圧のON/OFF状態を読み取ることができます。

デジタル入出力ピン(pin0~13)

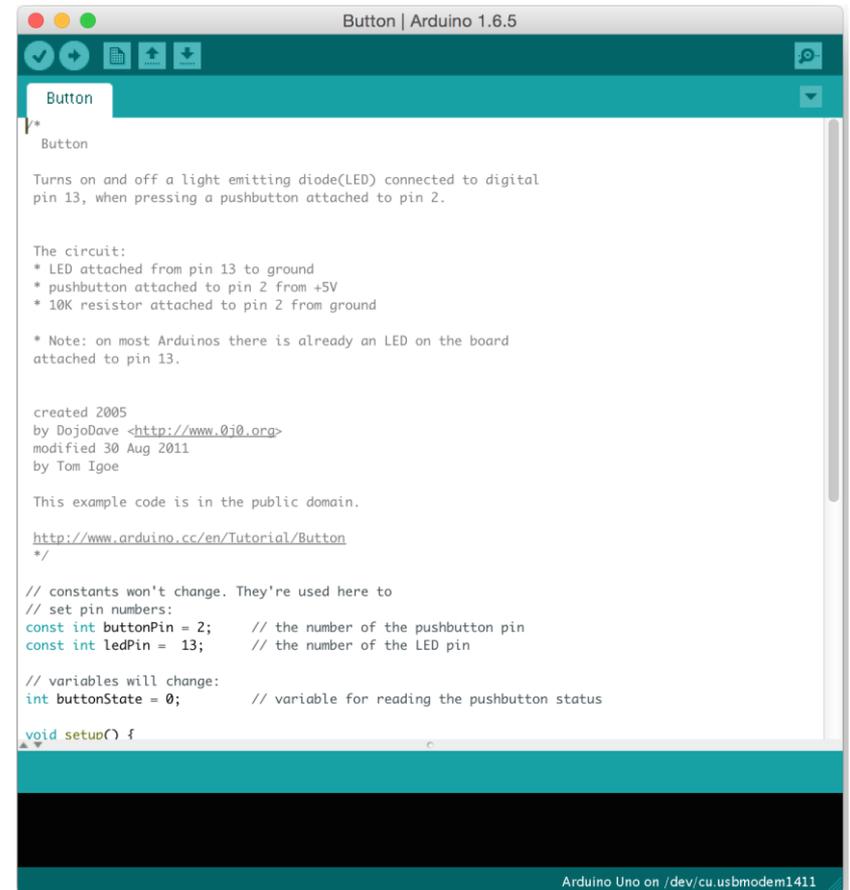


# サンプル「Button」

タクトスイッチのボタンを押すとLEDが点灯するサンプルスケッチです。

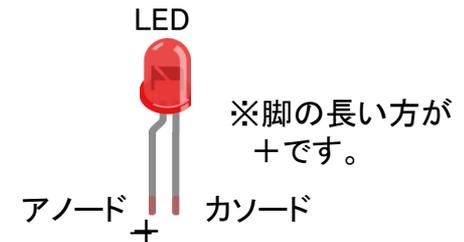
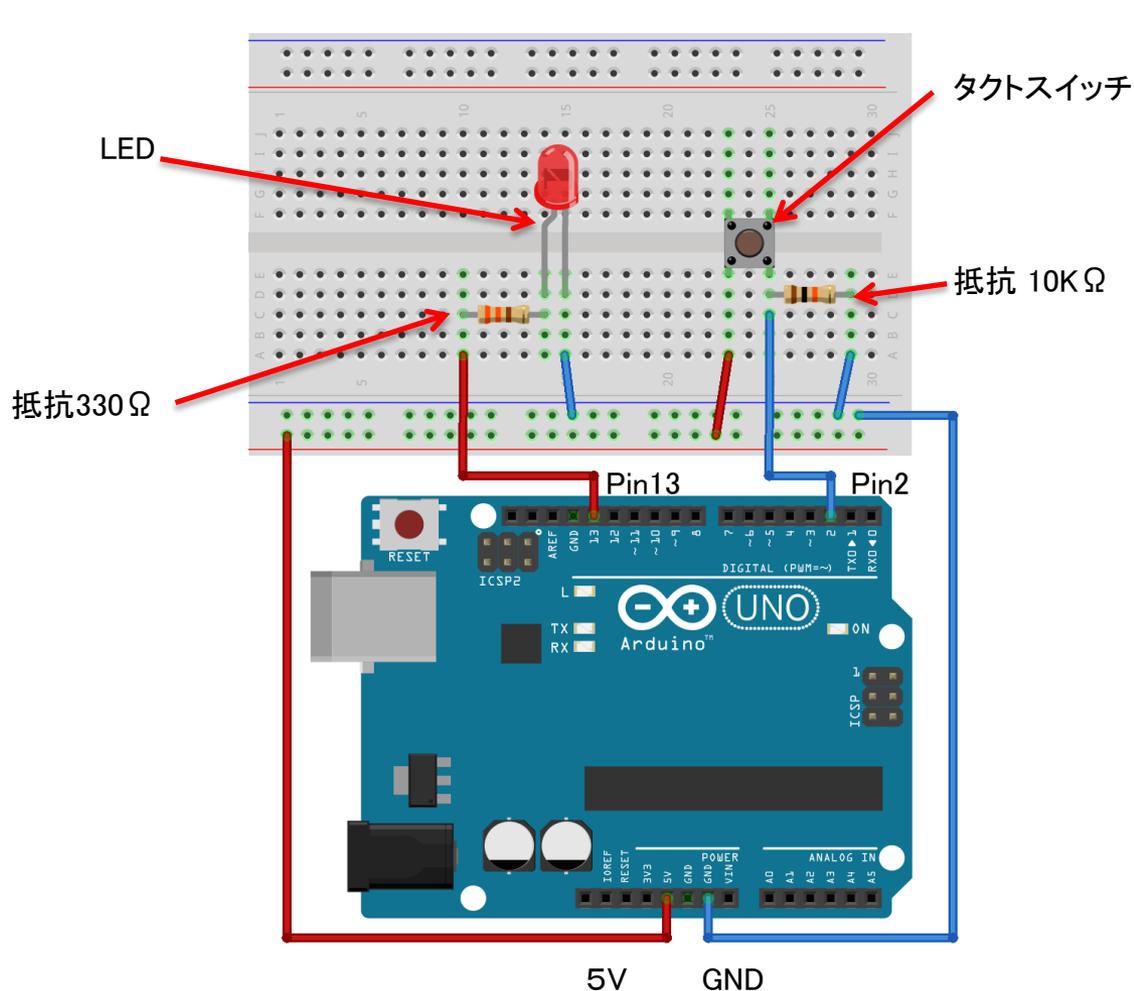


メニューから  
「ファイル」→「スケッチの例」→「02.digital」→「Button」  
と選択します。

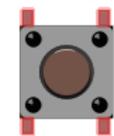


# サンプル「Button」:回路

スイッチのON/OFF状態を判断するための回路と、LEDを点灯するための回路の組み合わせです。



タクトスイッチ



抵抗10KΩ



茶黒橙金

抵抗330Ω



橙橙茶金

# サンプル「Button」:コード

定数の宣言

```
// constants won't change. They're used here to  
// set pin numbers:  
const int buttonPin = 2; // the number of the pushbutton pin  
const int ledPin = 13; // the number of the LED pin
```

ボタン(スイッチ)に使用するピン番号の定義

LEDに使うデジタルピンの番号の定義

変数の宣言

```
// variables will change:  
int buttonState = 0; // variable for reading the pushbutton status
```

ボタンの状態を表す変数

初期化

```
void setup() {  
  // initialize the LED pin as an output:  
  pinMode(ledPin, OUTPUT);  
  // initialize the pushbutton pin as an input:  
  pinMode(buttonPin, INPUT);  
}
```

LED用のピンを出力に設定

ボタン用のピンを入力に設定

メイン処理  
の記述

```
void loop() {  
  // read the state of the pushbutton value:  
  buttonState = digitalRead(buttonPin);
```

ボタン用ピンにかかっている電圧がON(HIGH)かOFF(LOW)か読み取り

```
  // check if the pushbutton is pressed.  
  // if it is, the buttonState is HIGH:  
  if (buttonState == HIGH) {
```

条件分岐: もしも、ボタン用ピンの電圧がON(HIGH)ならば

```
    // turn LED on:  
    digitalWrite(ledPin, HIGH);  
  }
```

LEDを点ける(LEDピンの電圧をHIGHにする)

ボタンがON(HIGH)  
の場合

```
  else {  
    // turn LED off:  
    digitalWrite(ledPin, LOW);  
  }
```

LEDを消す(LEDピンの電圧をLOWにする)

ボタンがOFF(LOW)  
の場合

# シリアルモニタを使ってみよう

ArduinoとPCはUSBケーブルを通じてシリアル通信をすることができます。  
PCとArduinoをUSBケーブルで接続した後、ウィンドウ右上のシリアルモニタアイコンをクリックします。



## シリアルモニタアイコン

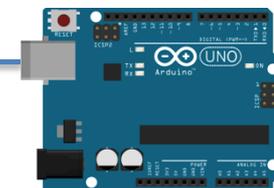


メニューからの場合  
「ツール」→「シリアルモニタ」と選択します。



PC(Windows,Mac,Linux)

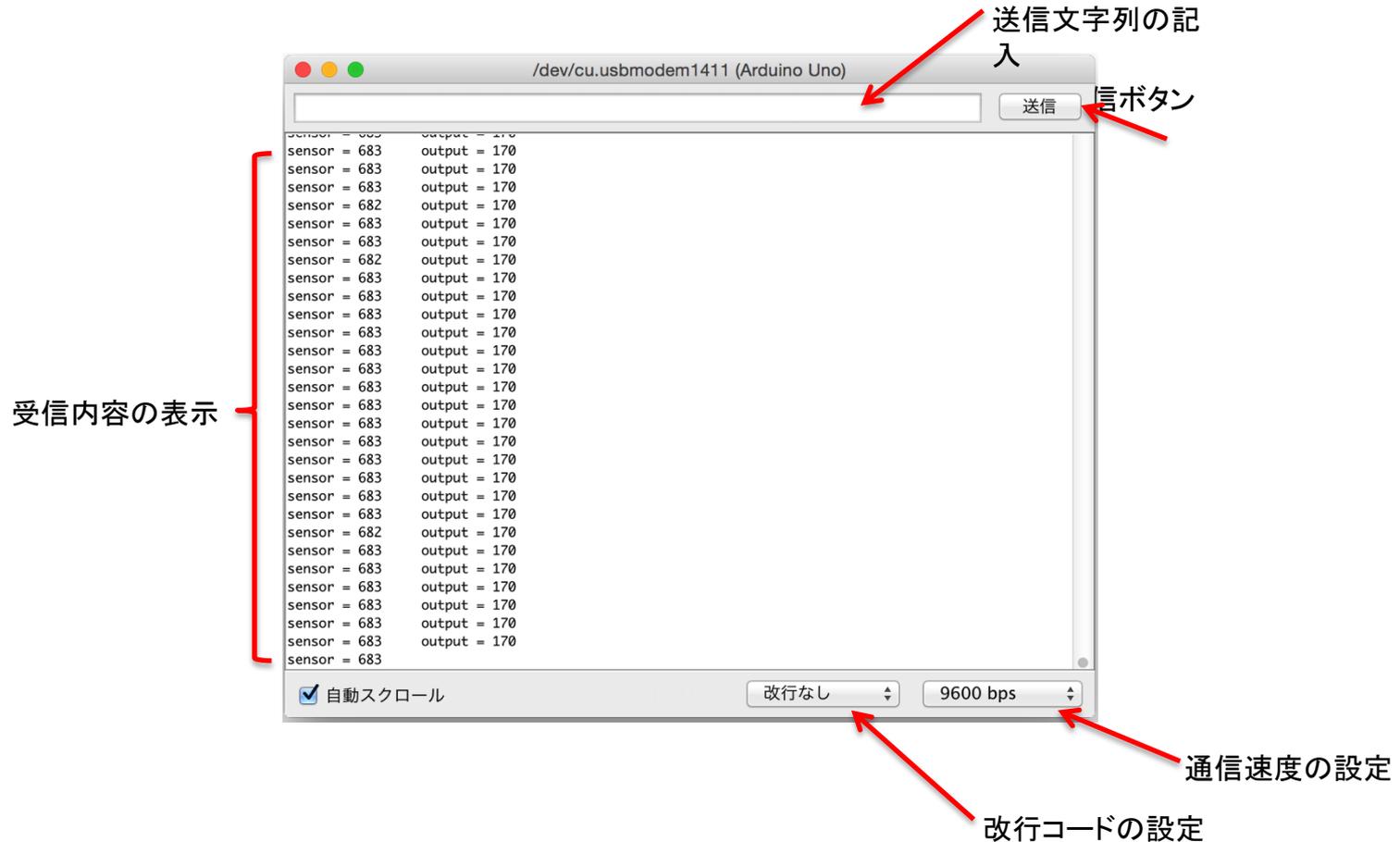
USB



Arduinoボード

# シリアルモニタ

シリアルモニタを使用するとArduinoからシリアル通信で送信された情報を表示させることができます。



# シリアルモニタ

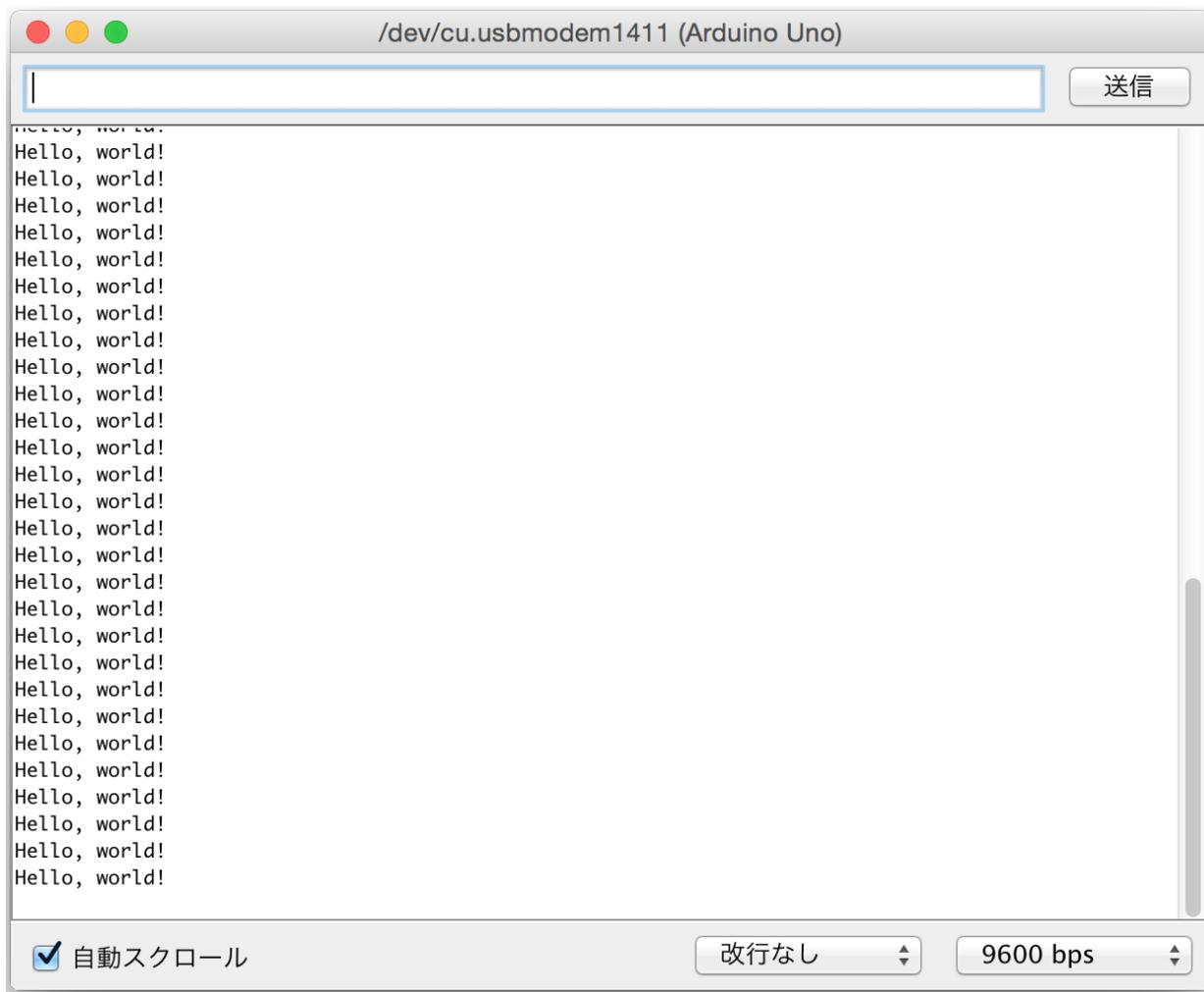
以下のプログラムを書き込み、シリアルモニタで表示してみましょう



```
sketch_jul07b | Arduino 1.6.5  
sketch_jul07b §  
void setup() {  
  // put your setup code here, to run once:  
  Serial.begin(9600);  
}  
  
void loop() {  
  // put your main code here, to run repeatedly:  
  Serial.println("Hello, world!");  
  delay(300);  
}
```

# シリアルモニタ

Arduinoから送信された文字列“Hello, world!”が表示されます。



# コード解説

Arduinoではシリアル通信の処理が予め用意されており、  
Serial.begin()関数を呼び出せば、以後シリアル通信が可能になります。

初期化 {  
void setup() {  
 // put your setup code here, to run once:  
 Serial.begin(9600);  
}

シリアル通信の開始(通信速度9600bps)

メイン処理 {  
void loop() {  
 // put your main code here, to run repeatedly:  
 Serial.println("Hello, world!");  
 delay(300);  
}

シリアルに文字列 "Hello, world!" を書き出す

300ミリ秒待機する

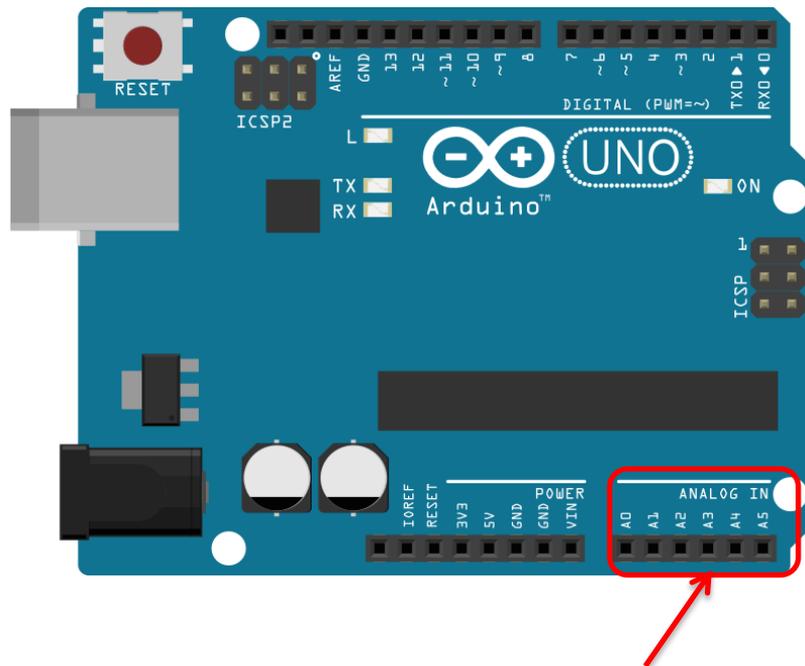
※シリアルへの書き出しにはいくつかの関数が用意されており、  
文字列出力の場合は、改行有りと改行なしの2つが用意されています。

・改行有り: Serial.println("Hello, world!");

・改行無し: Serial.print("Hello, world!");

# アナログ入力

- ・アナログ入力ピンではanalogRead関数を用いて0から5Vまでの電圧を0から1023までの値としてを読み取ることができます。



アナログ入力ピン(A0~A5)

# サンプル「AnalogInOutSerial」

センサからのアナログ入力値に応じてLEDの明るさが変化するサンプルスケッチです。PCでセンサの入力値をチェックできるようにシリアル通信も行います。



メニューから  
「ファイル」→「スケッチの例」

→「03.Analog」→

「AnalogInOutSerial」  
と選択します。

A screenshot of the Arduino IDE window titled 'AnalogInOutSerial | Arduino 1.6.5'. The code editor shows the following code:

```
/*
 * Analog input, analog output, serial output
 *
 * Reads an analog input pin, maps the result to a range from 0 to 255
 * and uses the result to set the pulsewidth modulation (PWM) of an output pin.
 * Also prints the results to the serial monitor.
 *
 * The circuit:
 * * potentiometer connected to analog pin 0.
 *   Center pin of the potentiometer goes to the analog pin.
 *   side pins of the potentiometer go to +5V and ground
 * * LED connected from digital pin 9 to ground
 *
 * created 29 Dec. 2008
 * modified 9 Apr 2012
 * by Tom Igoe
 *
 * This example code is in the public domain.
 */

// These constants won't change. They're used to give names
// to the pins used:
const int analogInPin = A0; // Analog input pin that the potentiometer is attached to
const int analogOutPin = 9; // Analog output pin that the LED is attached to

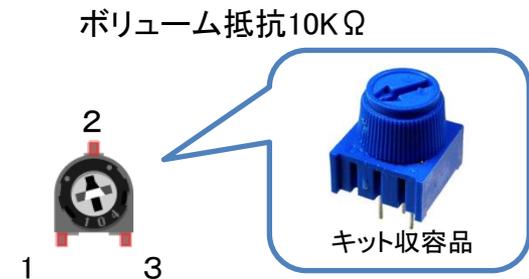
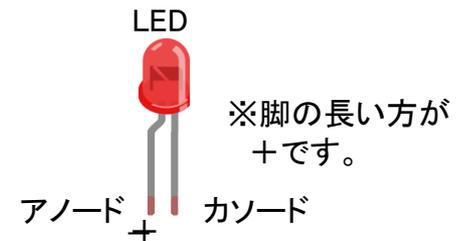
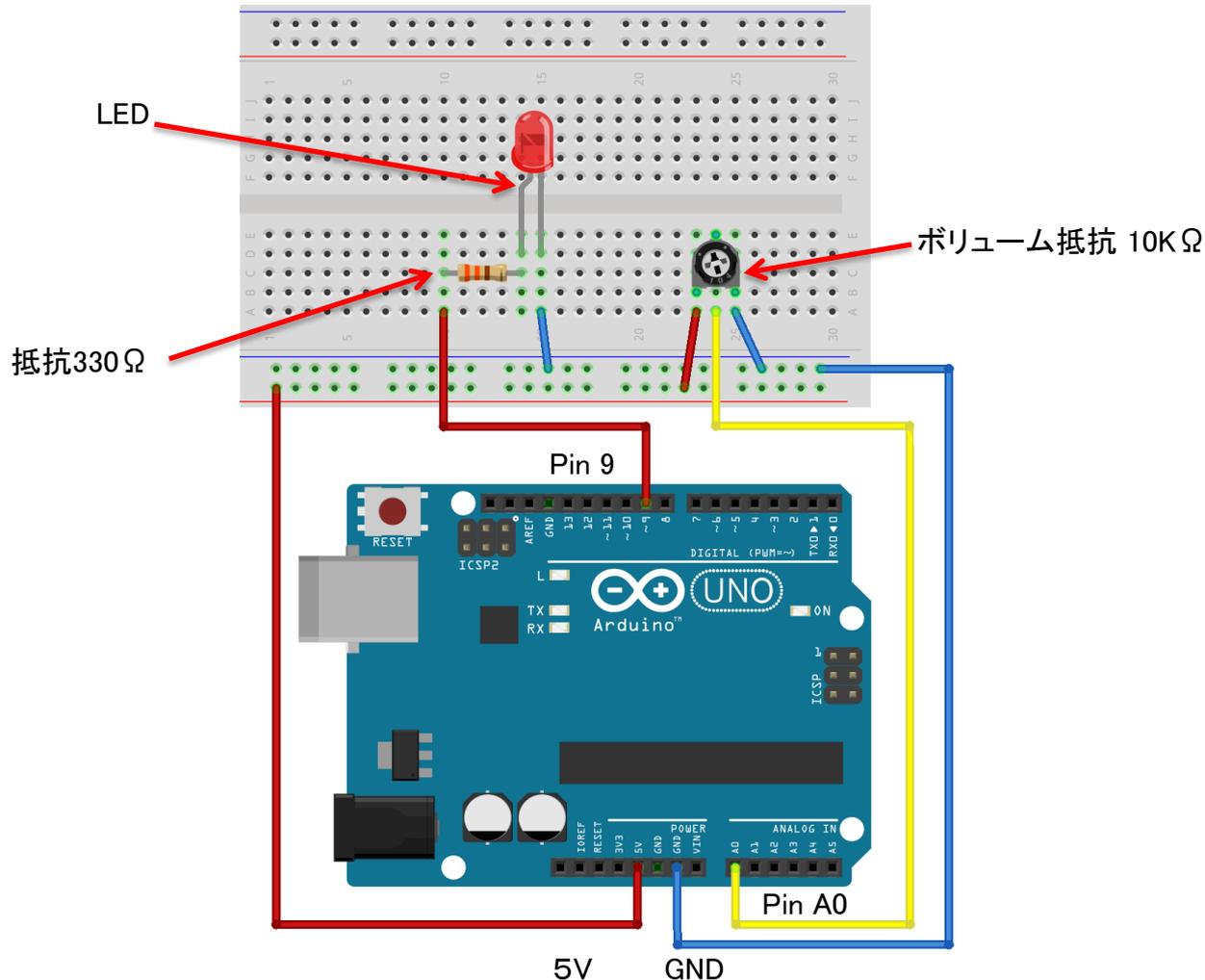
int sensorValue = 0; // value read from the pot
int outputValue = 0; // value output to the PWM (analog out)

void setup() {
  // initialize serial communications at 9600 bps:
  Serial.begin(9600);
}

void loop() {
```

# 「AnalogInOutSerial」: 回路

センサの状態を読み取る回路と、LEDを点灯するための回路の組み合わせです。



ピン1を電源(5V)、  
ピン2をアナログ入力ピン、  
ピン3をGNDへ繋がします。



# 「AnalogInOutSerial」: コード

定数の宣言

```
// These constants won't change. They're used to give names
// to the pins used:
const int analogInPin = A0; // Analog input pin that the potentiometer is attached to
const int analogOutPin = 9; // Analog output pin that the LED is attached to
```

アナログ入力に使用するピン番号の定義

LEDに使うピンの番号の定義

変数の宣言

```
int sensorValue = 0; // value read from the pot
int outputValue = 0; // value output to the PWM (analog out)
```

センサー入力値

LED用出力値

初期化

```
void setup() {
  // initialize serial communications at 9600 bps:
  Serial.begin(9600);
}
```

シリアル通信の開始(通信速度9600bps)

メイン処理  
の記述

```
void loop() {
  // read the analog in value:
  sensorValue = analogRead(analogInPin);
  // map it to the range of the analog out:
  outputValue = map(sensorValue, 0, 1023, 0, 255);
  // change the analog out value:
  analogWrite(analogOutPin, outputValue);
```

アナログ入力値を読み取る(0~1023)

値の調整: 0~1023のsensorValueを0~255に割り振ってoutputValueへ

アナログ出力ピンから出力

```
// print the results to the serial monitor:
```

文字列「sensor =」をシリアルポートに書き出す

```
Serial.print("sensor = ");
```

センサ読み取り値をシリアルポートに書き出す

```
Serial.print(sensorValue);
```

```
Serial.print(" ¥t output = ");
```

文字列「¥t output =」をシリアルポートに書き出す

```
Serial.println(outputValue);
```

LED用出力値をシリアルポートに書き出す

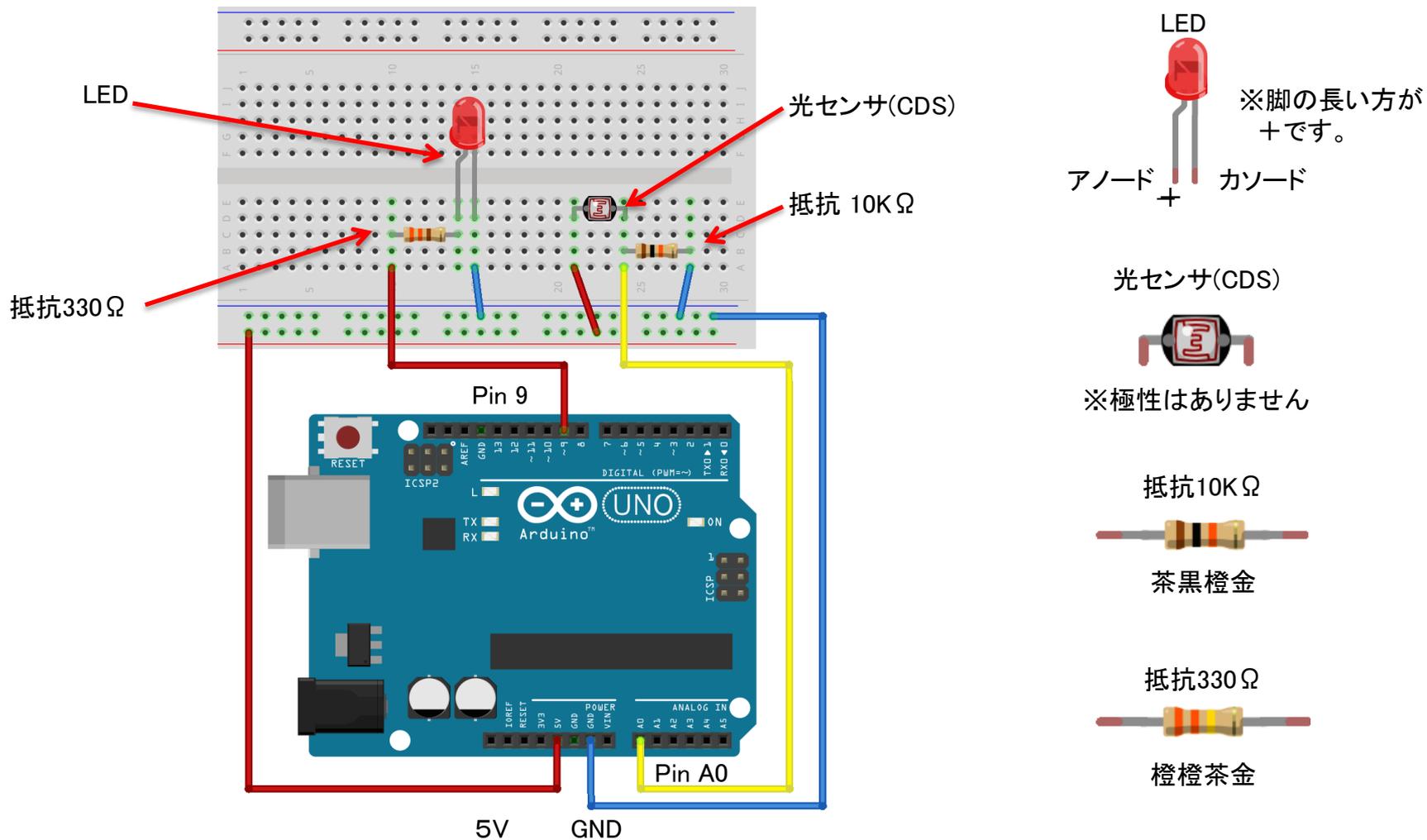
```
// wait 2 milliseconds before the next loop
// for the analog-to-digital converter to settle
// after the last reading:
```

```
delay(2);
```

2ミリ秒待機

# 入力センサを変えてみよう

入力に用いるセンサをボリューム抵抗から光センサ(CSD)に変更します。



# 反応を良くしてみよう

シリアルモニタの情報を基にセンサの値をより有効に使用しよう。

定数の宣言

```
// These constants won't change. They're used to give names
// to the pins used:
const int analogInPin = A0; // Analog input pin that the potentiometer is attached to
const int analogOutPin = 9; // Analog output pin that the LED is attached to
```

変数の宣言

```
int sensorValue = 0; // value read from the pot
int outputValue = 0; // value output to the PWM (analog out)
```

初期化

```
void setup() {
  // initialize serial communications at 9600 bps:
  Serial.begin(9600);
}
```

```
void loop() {
  // read the analog in value:
  sensorValue = analogRead(analogInPin);
  // map it to the range of the analog out:
  outputValue = map(sensorValue, 150, 700, 0, 255);
  // change the analog out value:
  analogWrite(analogOutPin, outputValue);
```

メイン処理  
の記述

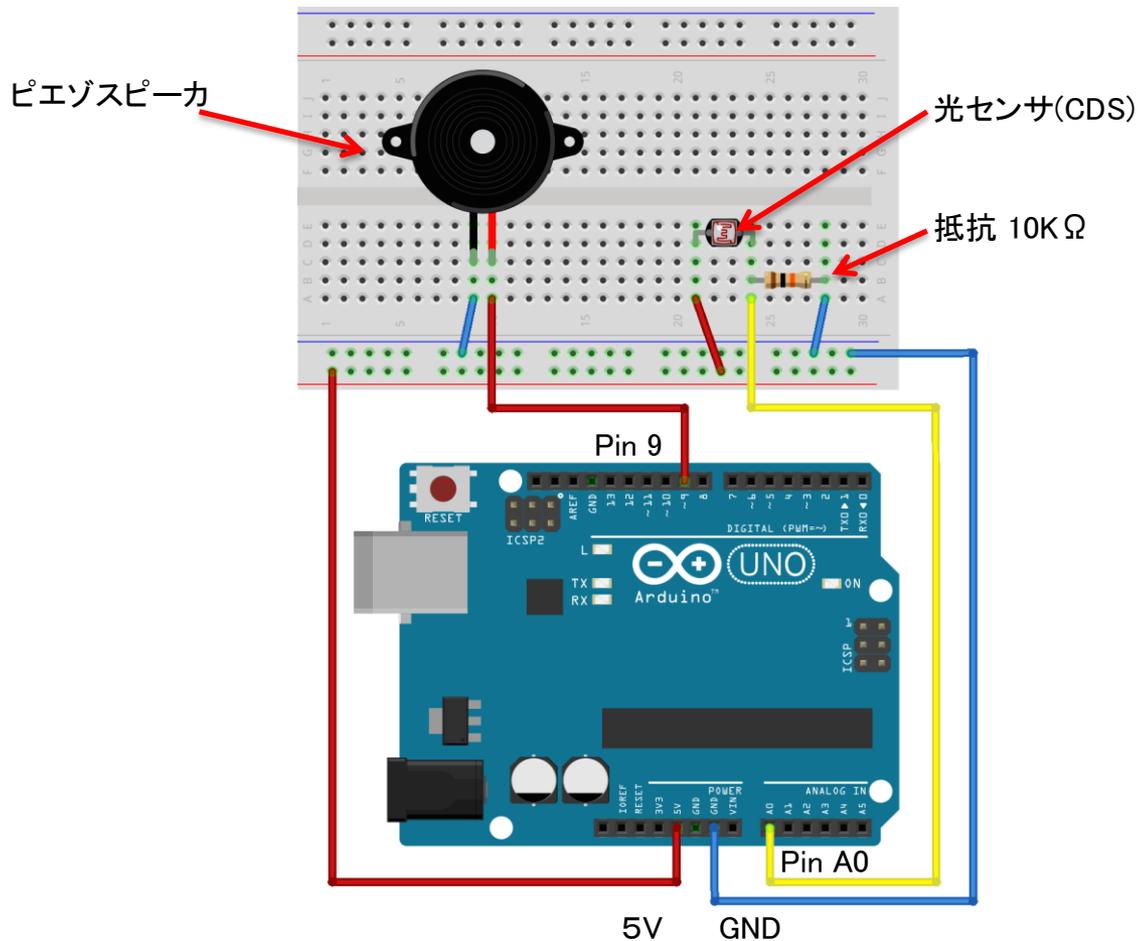
```
// print the results to the serial monitor:
Serial.print("sensor = ");
Serial.print(sensorValue);
Serial.print("  output = ");
Serial.println(outputValue);
```

```
// wait 2 milliseconds before the next loop
// for the analog-to-digital converter to settle
// after the last reading:
delay(2);
}
```

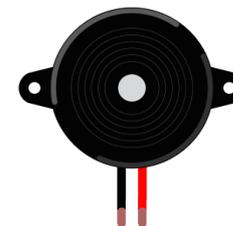
光センサからの入力値が150から700までなので  
そこを有効な値として使用する。

# 出力装置を変えてみよう①

LEDをピエゾスピーカと変えてみましょう。



ピエゾスピーカ



光センサ(CDS)



※極性はありません

抵抗10K $\Omega$



茶黒橙金

# tone()関数

tone(pin, frequency)

tone(pin, frequency, duration)

指定した周波数の矩形波を生成します。時間(duration)を指定しなかった場合、noTone()を実行するまで動作を続けます。出力ピンに圧電ブザーやスピーカに接続することで、一定ピッチの音を再生できます。

## 【パラメータ】

pin: トーンを出力するピン

frequency: 周波数(Hz)

duration: 出力する時間をミリ秒で指定できます(オプション)

# スピーカー用にコード書き換え

定数の宣言

```
// These constants won't change. They're used to give names
// to the pins used:
const int analogInPin = A0; // Analog input pin that the potentiometer is attached to
const int analogOutPin = 9; // Analog output pin that the LED is attached to
```

変数の宣言

```
int sensorValue = 0; // value read from the pot
int outputValue = 0; // value output to the PWM (analog out)
```

初期化

```
void setup() {
  // initialize serial communications at 9600 bps:
  Serial.begin(9600);
}
```

メイン処理  
の記述

```
void loop() {
  // read the analog in value:
  sensorValue = analogRead(analogInPin);
  // map it to the range of the analog out:
  outputValue = map(sensorValue, 150, 700, 20, 1000);
  // change the analog out value:
  tone(analogOutPin, outputValue);

  // print the results to the serial monitor:
  Serial.print(" sensor = ");
  Serial.print(sensorValue);
  Serial.print(" \t output = ");
  Serial.println(outputValue);

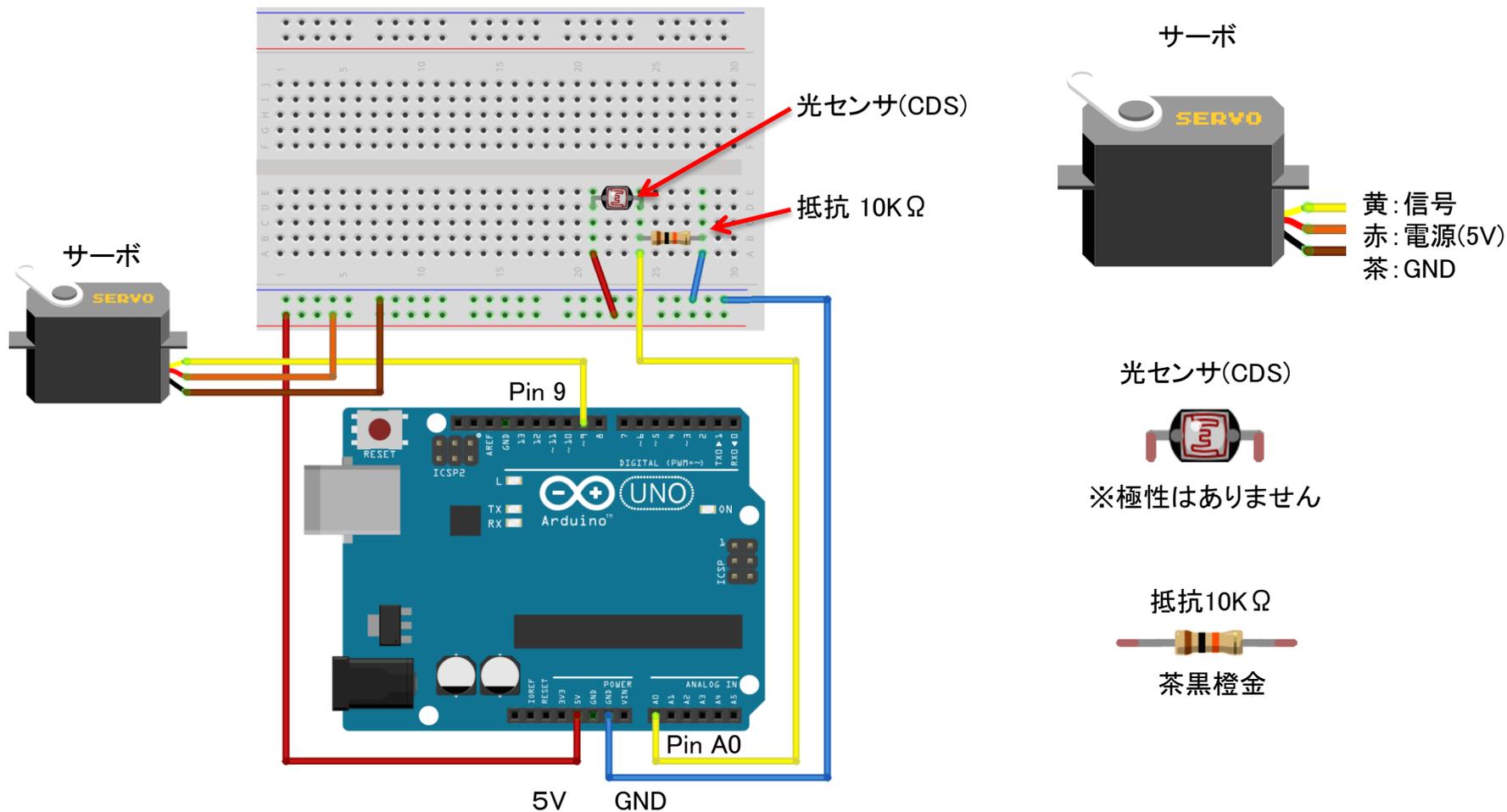
  // wait 2 milliseconds before the next loop
  // for the analog-to-digital converter to settle
  // after the last reading:
  delay(2);
}
```

値の調整: 150~700のsensorValueを20~1000に割り振ってoutputValueへ

アナログ出力ピンから指定の周波数の波形出力する関数

# 出力装置を変えてみよう②

ピエゾスピーカーをサーボに変えてみましょう。



# Servoクラス

このライブラリはRCサーボモータのコントロールに用います。標準的なサーボでは0から180度の範囲でシャフトの位置(角度)を指定します。

コーディング例:ピン9に接続されたサーボを90度にセットする。

```
#include <Servo.h>
```

Servoクラスのヘッダファイルを読み込む。

```
Servo myservo;
```

Servoクラスのインスタンスをmyservoとして宣言

```
void setup(){
```

```
  myservo.attach(9);
```

デジタル9番ピンをサーボ制御に指定

```
  myservo.write(90);
```

サーボのシャフトを90度にセットする

```
}
```

```
void loop() {}
```

# サーボ用にコード書き換え

ヘッダの宣言

```
#include <Servo.h>
```

サーボクラスのヘッダファイルを読み込み

```
// These constants won't change. They're used to give names
// to the pins used:
```

定数の宣言

```
const int analogInPin = A0; // Analog input pin that the potentiometer is attached to
const int analogOutPin = 9; // Analog output pin that the LED is attached to
```

変数の宣言

```
int sensorValue = 0; // value read from the pot
int outputValue = 0; // value output to the PWM (analog out)
Servo myservo;
```

サーボの変数名の宣言

初期化

```
void setup() {
  // initialize serial communications at 9600 bps:
  Serial.begin(9600);
  myservo.attach(analogOutPin);
}
```

サーボ制御ピンを割り当て

メイン処理  
の記述

```
void loop() {
  // read the analog in value:
  sensorValue = analogRead(analogInPin);
  // map it to the range of the analog out:
  outputValue = map(sensorValue, 0, 1023, 0, 255);
  // change the analog out value:
  myservo.write(outputValue);

  // print the results to the serial monitor:
  Serial.print("sensor = ");
  Serial.print(sensorValue);
  Serial.print("\t output = ");
  Serial.println(outputValue);

  // wait 2 milliseconds before the next loop
  // for the analog-to-digital converter to settle
  // after the last reading:
  delay(100);
}
```

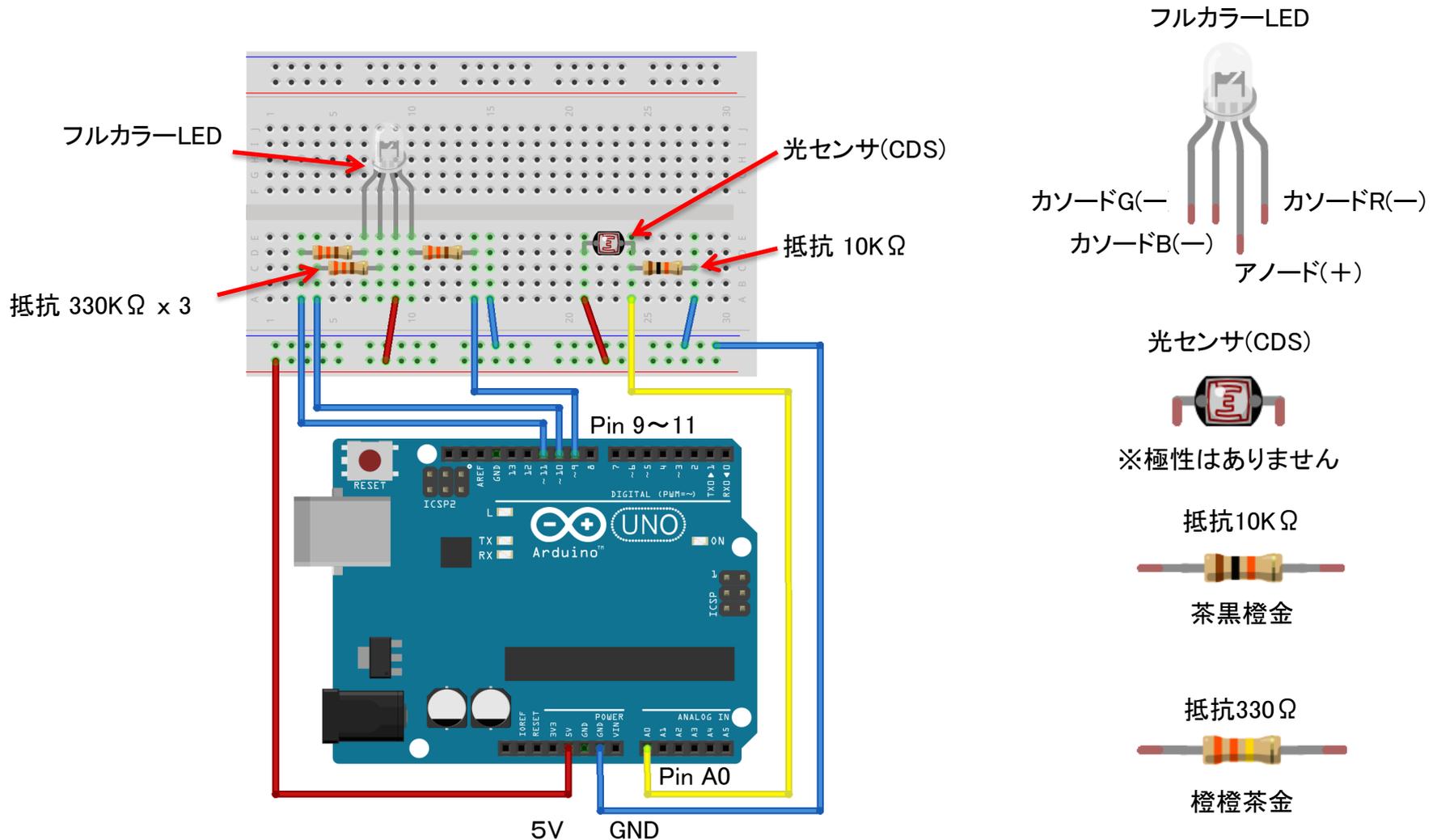
値の調整: 150~700のsensorValueを0~180に割り振ってoutputValueへ

サーボの回転角度を指示

待機を100ミリ秒に増加

# 発展：フルカラーLEDで表示

光センサの入力量に応じてフルカラーLEDを発光させてみます。



# フルカラーLED用にコード書き換え①

サンプル「AnalogInOutSerial」を読み込み以下の下線の箇所を書き換えます。

```
定数の宣言 { // These constants won't change. They're used to give names
              // to the pins used:
              const int analogInPin = A0; // Analog input pin that the potentiometer is attached to
              }
変数の宣言 { const int analogOutPinR = 9; // Analog output pin that the LED is attached to
              const int analogOutPinG = 11; // Analog output pin that the LED is attached to
              const int analogOutPinB = 10; // Analog output pin that the LED is attached to
              }
初期化 { int sensorValue = 0; // value read from the pot
         int outputValue = 0; // value output to the PWM (analog out)
         void setup() {
           // initialize serial communications at 9600 bps:
           Serial.begin(9600);
         }
```

RGB三色分のピンを宣言する

つづく

# フルカラーLED用にコード書き換え②

つづき

```
void loop() {  
  // read the analog in value:  
  sensorValue = analogRead(analogInPin);  
  // map it to the range of the analog out:  
  outputValue = map(sensorValue, 150, 700, 0, 511);  
  // change the analog out value:  
  if(outputValue <= 255){  
    analogWrite(analogOutPinR, 255);  
    analogWrite(analogOutPinG, 255 - outputValue);  
    analogWrite(analogOutPinB, outputValue);  
  }  
  else{  
    outputValue = outputValue - 256;  
    analogWrite(analogOutPinR, 255 - outputValue);  
    analogWrite(analogOutPinG, outputValue);  
    analogWrite(analogOutPinB, 255);  
  }  
  
  // print the results to the serial monitor:  
  Serial.print("sensor = ");  
  Serial.print(sensorValue);  
  Serial.print("\t output = ");  
  Serial.println(outputValue);  
  
  // wait 2 milliseconds before the next loop  
  // for the analog-to-digital converter to settle  
  // after the last reading:  
  delay(2);  
}
```

値の調整: 150~700のsensorValueを0~511に割り振ってoutputValueへ

outputValueが以下かどうかで条件分岐

赤成分は消灯

緑成分は徐々に明るく

青成分は徐々に暗く

赤成分は徐々に明るく

緑成分は徐々に暗く

青～緑の色変化

緑～赤の色変化

メイン処理  
の記述



# 温度センサ用にコード書き換え①

温度センサ用にコードを一部書き換えます。

定数の宣言

```
// These constants won't change. They're used to give names  
// to the pins used:  
const int analogInPin = A0; // Analog input pin that the potentiometer is attached to
```

変数の宣言

```
const int analogOutPinR = 9; // Analog output pin that the LED is attached to  
const int analogOutPinG = 11; // Analog output pin that the LED is attached to  
const int analogOutPinB = 10; // Analog output pin that the LED is attached to
```

※変更なし

```
int sensorValue = 0; // value read from the pot  
int outputValue = 0; // value output to the PWM (analog out)
```

初期化

```
void setup() {  
  // initialize serial communications at 9600 bps:  
  Serial.begin(9600);  
}
```

つづく

# 温度センサ用にコード書き換え②

つづき

```
void loop() {  
  // read the analog in value:  
  sensorValue = analogRead(analogInPin);  
  sensorValue = sensorValue * 0.48;  
  // map it to the range of the analog out:  
  outputValue = map(sensorValue, 25, 30, 0, 511);  
  // change the analog out value:  
  if(outputValue <= 255){  
    analogWrite(analogOutPinR, 255);  
    analogWrite(analogOutPinG, 255 - outputValue);  
    analogWrite(analogOutPinB, outputValue);  
  }  
  else{  
    outputValue = outputValue - 256;  
    analogWrite(analogOutPinR, 255 - outputValue);  
    analogWrite(analogOutPinG, outputValue);  
    analogWrite(analogOutPinB, 255);  
  }  
  
  // print the results to the serial monitor:  
  Serial.print("sensor = ");  
  Serial.print(sensorValue);  
  Serial.print(" ¥t output = ");  
  Serial.println(outputValue);  
  
  // wait 2 milliseconds before the next loop  
  // for the analog-to-digital converter to settle  
  // after the last reading:  
  delay(2);  
}
```

センサ読み取り値に係数0.48をかけて温度に変換

値の調整: 25~30のsensorValueを0~511に割り振ってoutputValueへ

メイン処理  
の記述