



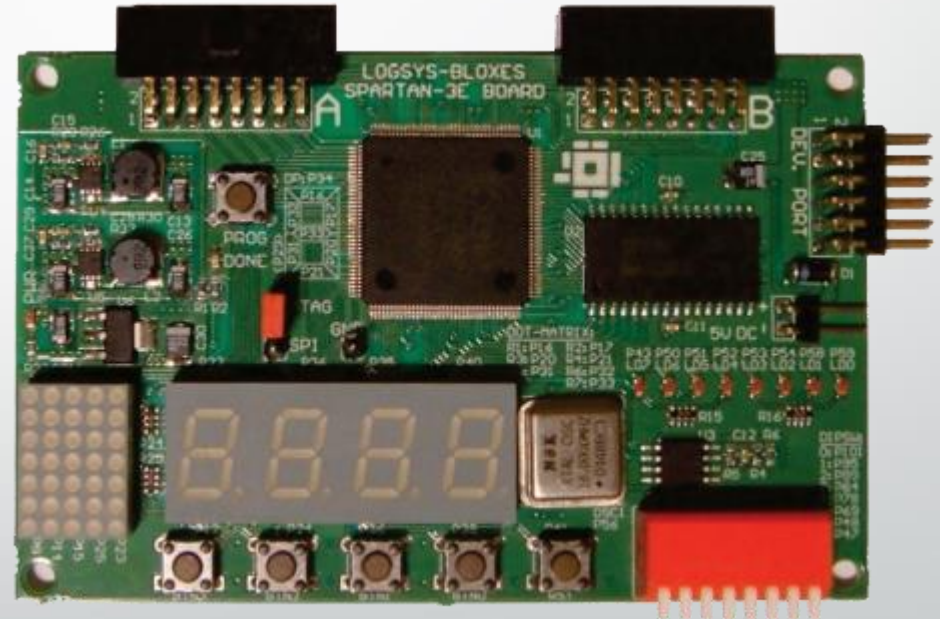
robot

Előadja **Musa Bence**

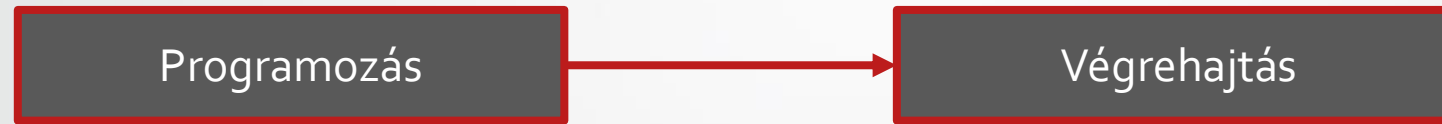
Story time



```
label:  
  cmp r0, #0xFF  
  jz end_prog  
  add r0, #0x01  
  jmp label  
  
end_prog:  
  jmp end_prog
```



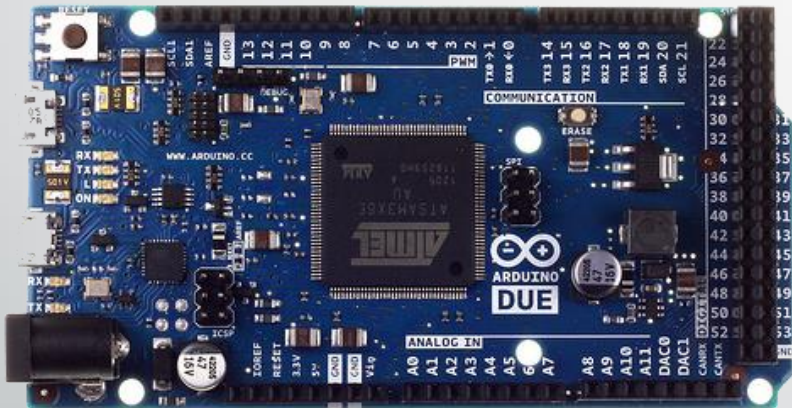
Legelső koncepció



Buktatók:

- Maximum **256** utasítás
- Hardver épsége

SZAR a megmentő



Arduino due:

- **512KB** Flash memória a futtatandó programnak
- **96KB** SRAM a program részére
- **84MHz-es, 32bit**es ARM Cortex-M3 CPU
- DMA vezérlő
- 3.3V logikai feszültségek

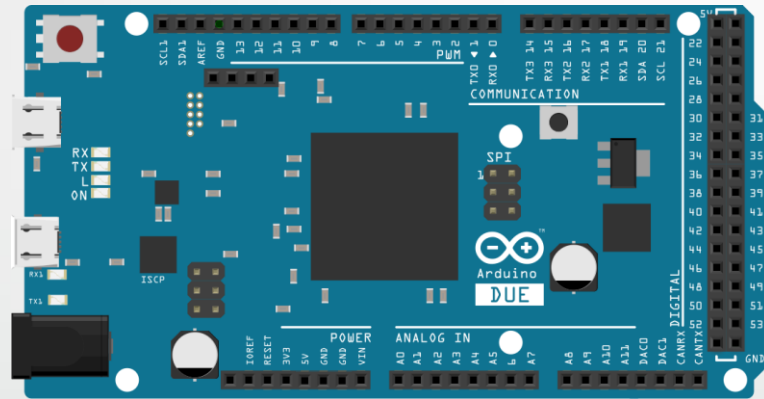
Az új koncepció



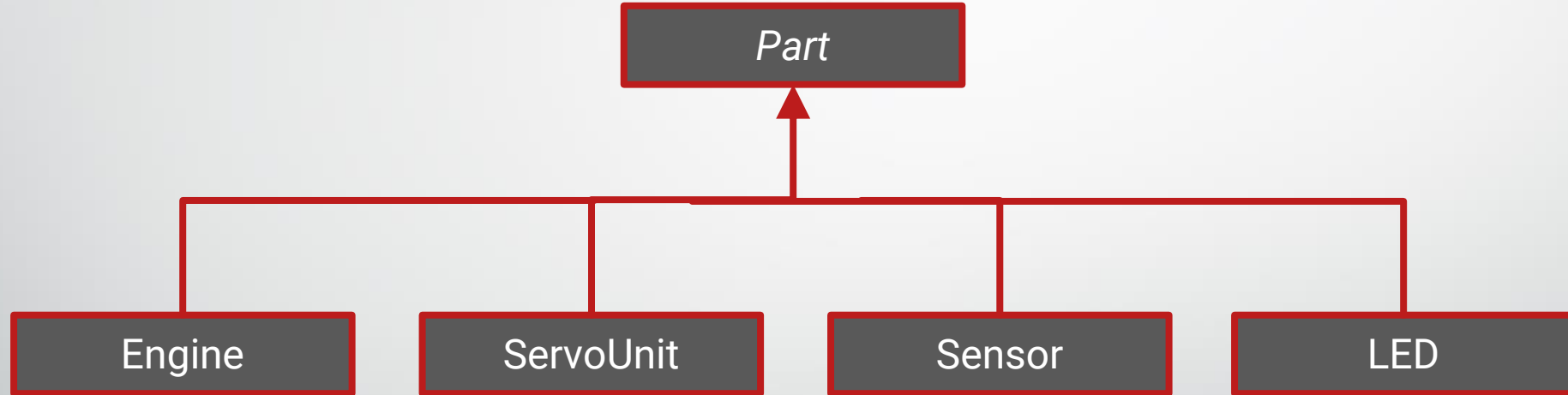
Bukatók:

- Lustaság
- Egyetem
- Munka
- Vizsgaidőszak
- Diamond még nincs meg
- GTA V

Hardver illesztések



Objektum Orientált megközelítés



Arduino alapok

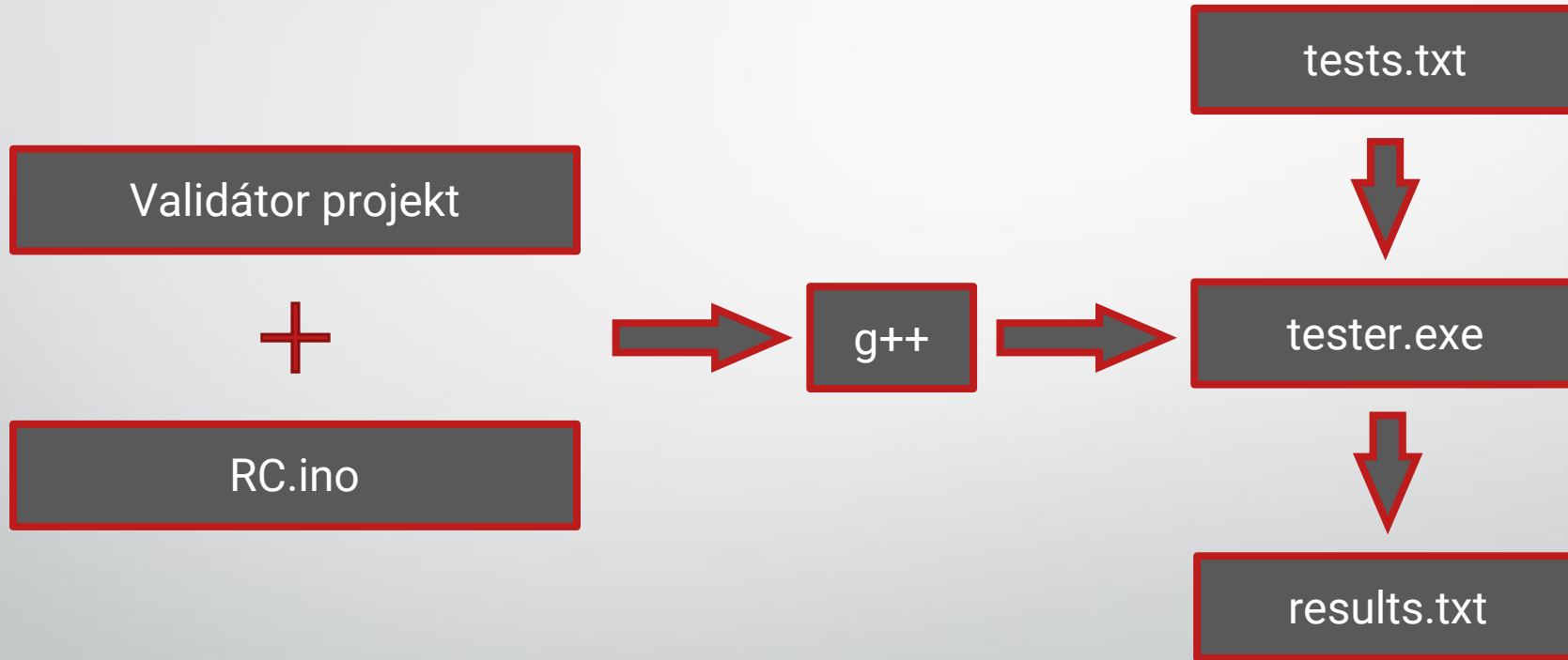
Deklarált de nem definiált függvények

- `void setup (void)`
- `void loop (void)`

Fontosabb beépített függvények:

- `void pinMode (int, INPUT | OUTPUT)`
- `int digitalRead (int)`
- `void digitalWrite (int, LOW | HIGH)`
- `int analogRead (int)`
- `void analogWrite (int, int)`

Tesztelés



Tesztelés

