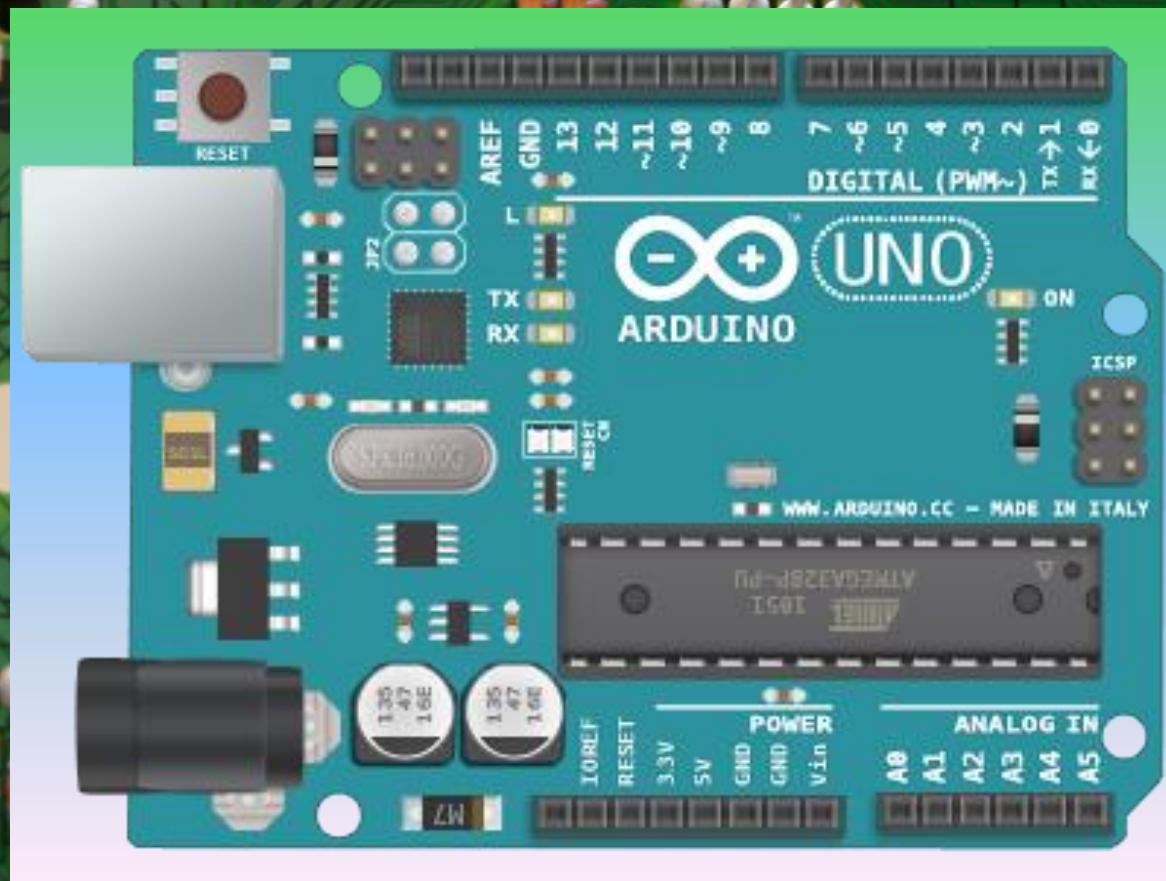
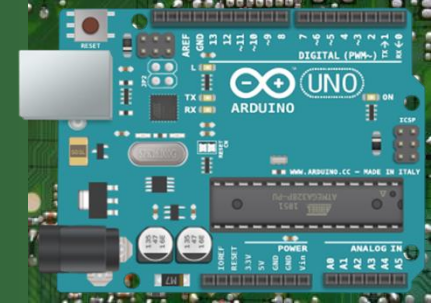


หน่วยที่ 1

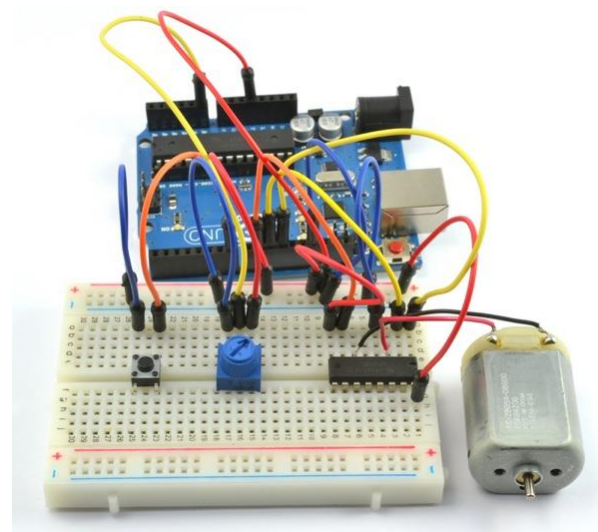
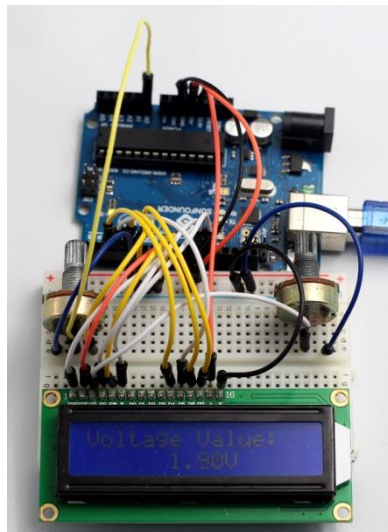
เริ่มต้นใช้งานไมโครคอนโทรลเลอร์ Arduino



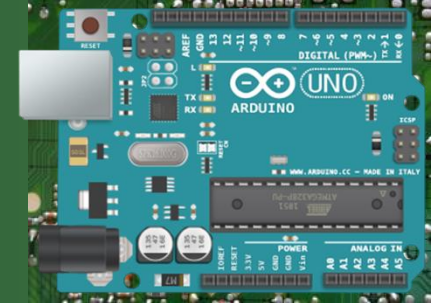
1. ไมโครคอนโทรลเลอร์ Arduino



Arduino (อาคูอีโน้ หรือ อาคฺยโน้) มาจากภาษาอิตาลี เป็นบอร์ดไมโครคอนโทรลเลอร์ตระกูล AVR ที่ถูกพัฒนาเป็นแบบโอเพ่นซอร์ส (Open Source) ซึ่งผู้ผลิตเปิดเผยข้อมูลทั้งฮาร์ดแวร์ (Hardware) และซอฟต์แวร์ (Software)

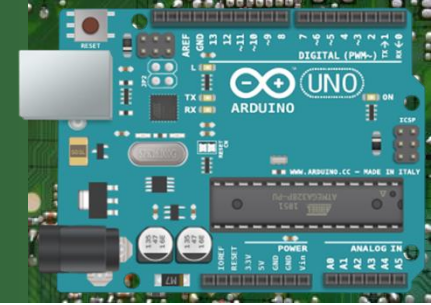


1. ไมโครคอนโทรลเลอร์ Arduino



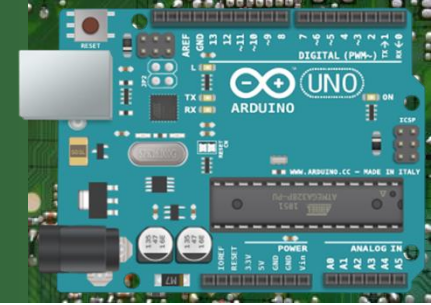
- จุดเด่นของบอร์ดไมโครคอนโทรลเลอร์ Arduino
 - มีรูปแบบคำสั่งพื้นฐาน ไม่ซับซ้อนเหมาะสม และง่ายต่อการพัฒนาโปรแกรม
 - การใช้งานเป็นแบบโอเพ่นซอร์ส (Open Source) สามารถนำบอร์ดไปต่อยอดใช้งานได้หลายด้าน
 - สามารถพัฒนาโปรแกรมบนระบบปฏิบัติการต่างๆ ได้เช่น Windows, Mac OS X หรือ Linux
 - บอร์ดไมโครคอนโทรลเลอร์ Arduino มีราคาไม่แพง

2. โครงสร้างของไมโครคอนโทรลเลอร์ Atmega328

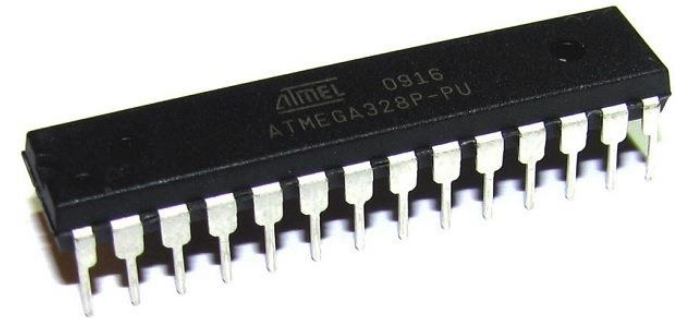


เป็นไอซีไมโครคอนโทรลเลอร์ของบริษัท Atmel มีโครงสร้างภายในเป็นแบบ RISC (Reduced instruction set computer) มีหน่วยความจำโปรแกรมภายในเป็นแบบแฟลช สามารถเขียน-ลบโปรแกรมใหม่ได้หลายครั้ง การโปรแกรมข้อมูลเป็นแบบ In-System programmable

2. โครงสร้างของไมโครคอนโทรลเลอร์ Atmega328

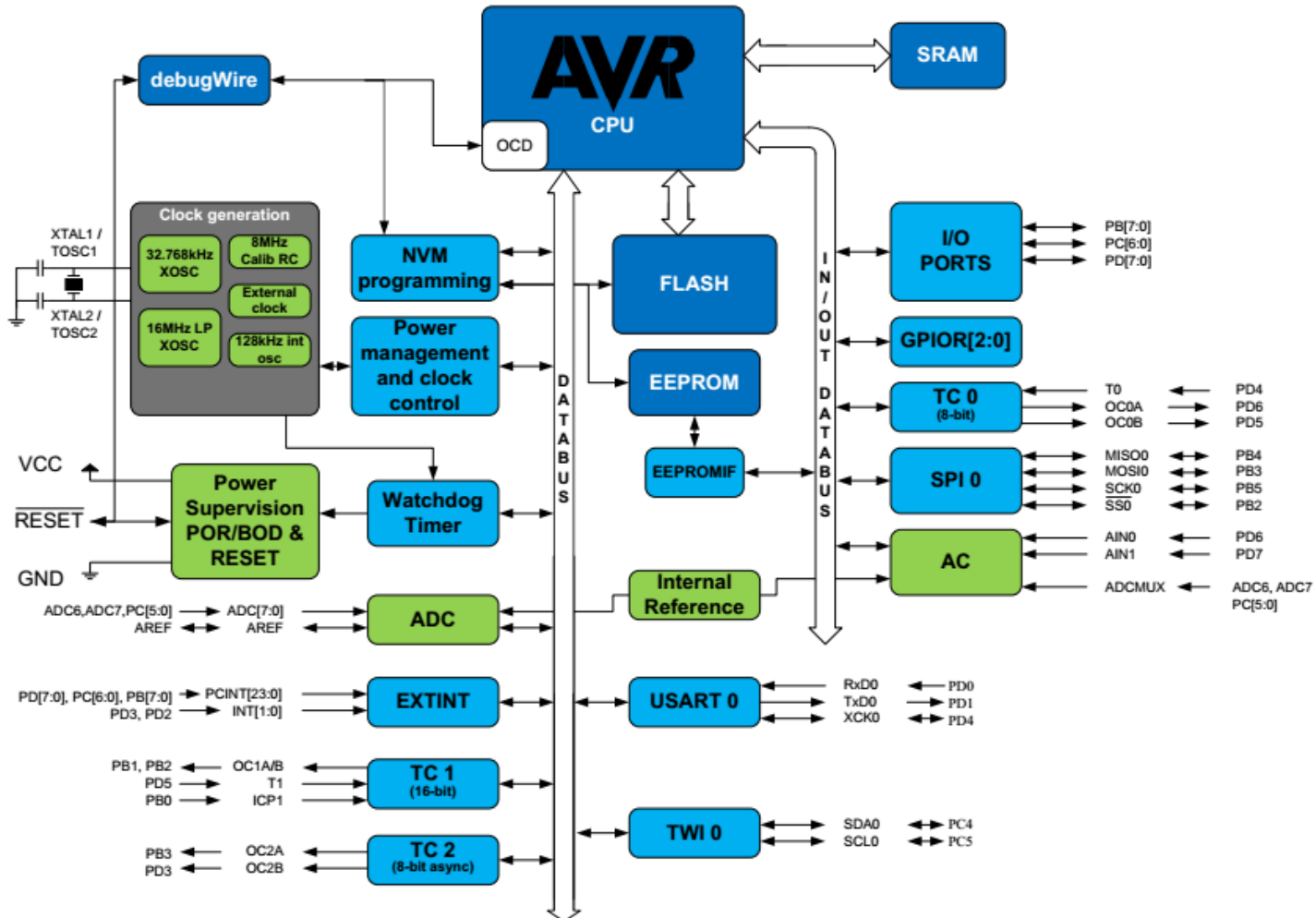
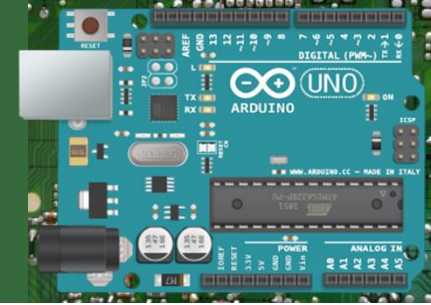


(PCINT14/RESET) PC6	1	28	PC5 (ADC5/SCL/PCINT13)
(PCINT16/RXD) PD0	2	27	PC4 (ADC4/SDA/PCINT12)
(PCINT17/TXD) PD1	3	26	PC3 (ADC3/PCINT11)
(PCINT18/INT0) PD2	4	25	PC2 (ADC2/PCINT10)
(PCINT19/OC2B/INT1) PD3	5	24	PC1 (ADC1/PCINT9)
(PCINT20/XCK/T0) PD4	6	23	PC0 (ADC0/PCINT8)
VCC	7	22	GND
GND	8	21	AREF
(PCINT6/XTAL1/TOSC1) PB6	9	20	AVCC
(PCINT7/XTAL2/TOSC2) PB7	10	19	PB5 (SCK/PCINT5)
(PCINT21/OC0B/T1) PD5	11	18	PB4 (MISO/PCINT4)
(PCINT22/OC0A/AIN0) PD6	12	17	PB3 (MOSI/OC2A/PCINT3)
(PCINT23/AIN1) PD7	13	16	PB2 (\overline{SS} /OC1B/PCINT2)
(PCINT0/CLKO/ICP1) PB0	14	15	PB1 (OC1A/PCINT1)



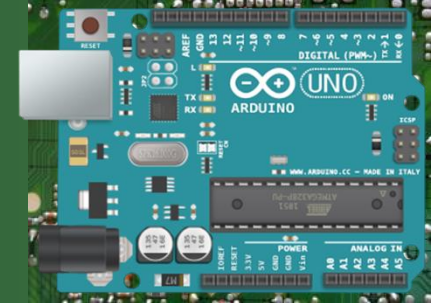
ตำแหน่งขาและรูปร่างของไมโครคอนโทรลเลอร์ Atmega328

2. โครงสร้างของไมโครคอนโทรลเลอร์ Atmega328



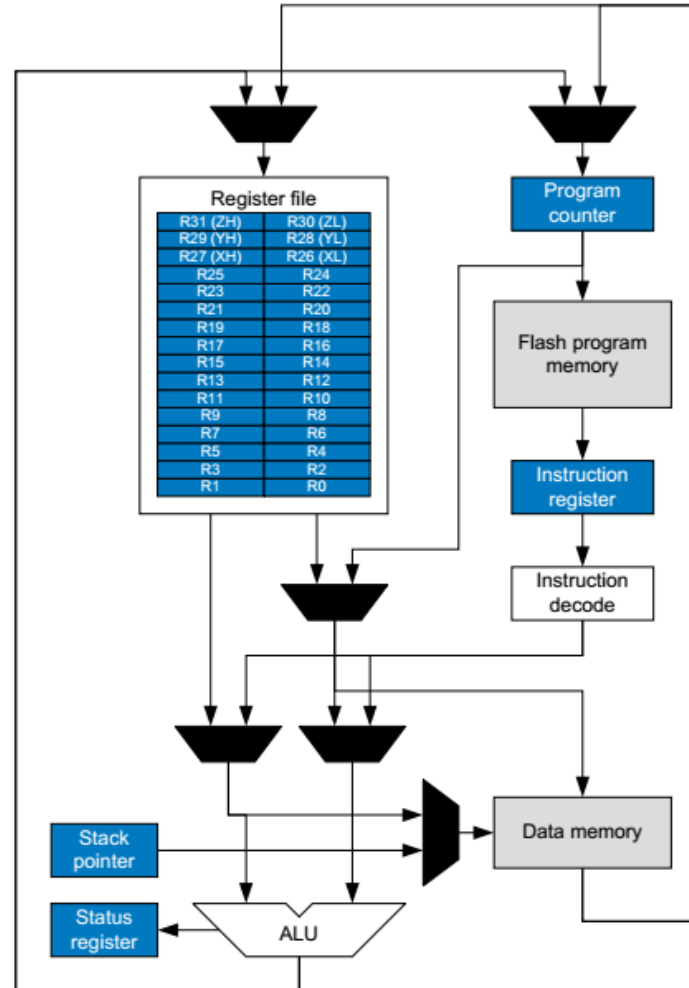
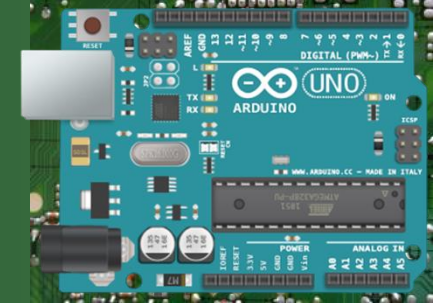
บล็อกไดอะแกรมไมโครคอนโทรลเลอร์ Atmega328

3. สถาปัตยกรรมหลักของซีพียูตระกูล AVR



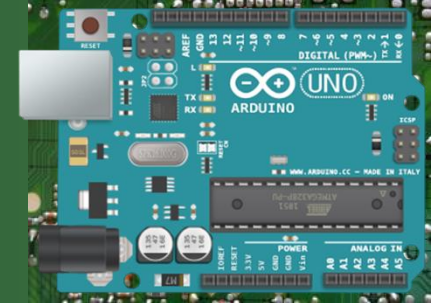
หน้าที่ของซีพียู คือ นำคำสั่งและข้อมูลที่เก็บไว้ในหน่วยความจำมาแปลความหมาย และกระทำตามเรียงกันไปที่ละคำสั่ง ตามคำสั่งพื้นฐานของไมโครคอนโทรลเลอร์ ภายในซีพียูมีหน่วยคำนวณและตรรกะ หรือ Arithmetic & Logical Unit (ALU) เป็นหน่วยที่ทำหน้าที่คำนวณทางคณิตศาสตร์ ได้แก่ การบวก ลบ คูณ หาร และเปรียบเทียบทางตรรกะเพื่อทำการตัดสินใจ

3. สถาปัตยกรรมหลักของซีพียูตระกูล AVR



บล็อกไดอะแกรมสถาปัตยกรรมไมโครคอนโทรลเลอร์ AVR

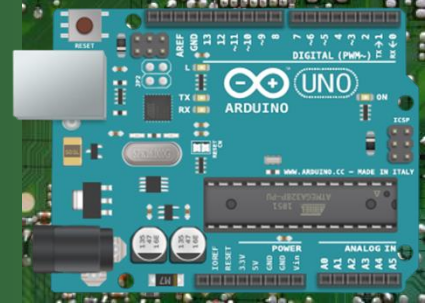
4. บอร์ดไมโครคอนโทรลเลอร์ Arduino Uno R3



บอร์ด Arduino Uno ได้ถูกพัฒนาขึ้นมา ตั้งแต่ R2, R3 และมีรุ่นชิปไอซีเป็นแบบ SMD ในการเรียนรู้บอร์ดไมโครคอนโทรลเลอร์ Arduino นี้ใช้เป็นบอร์ดรุ่น Arduino Uno R3 มีคุณสมบัติของบอร์ดดังนี้

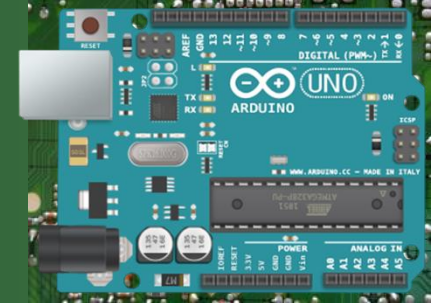
1. ใช้ไอซีไมโครคอนโทรลเลอร์ ATmega328
2. ใช้แรงดันไฟฟ้าเลี้ยงไอซีไมโครคอนโทรลเลอร์ ATmega328 มีค่า 5 โวลต์
3. แรงดันไฟฟ้าป้อนที่บอร์ดไมโครคอนโทรลเลอร์ Arduino Uno R3 อยู่ในช่วง 7 – 12 โวลต์

4. บอร์ดไมโครคอนโทรลเลอร์ Arduino Uno R3



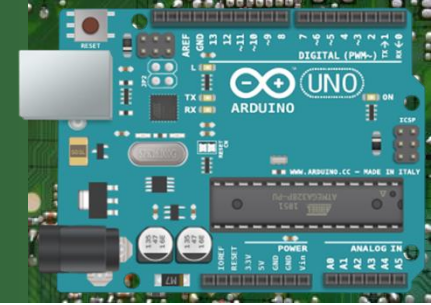
4. มีพอร์ตดิจิทัลอินพุต/เอาต์พุต (Digital I/O) จำนวน 14 พอร์ต (มี PWM output จำนวน 6 พอร์ต)
5. มีพอร์ตอนาล็อกอินพุต (Analog Input) จำนวน 6 พอร์ต
6. สามารถจ่ายกระแสไฟฟ้า แต่ละพอร์ตได้ 40 มิลลิแอมป์ (mA)
7. สามารถจ่ายกระแสไฟฟ้าในพอร์ต 3.3V จ่ายได้ 50 มิลลิแอมป์ (mA)
8. มีพื้นที่หน่วยความจำโปรแกรม 32 กิโลไบต์ (KB)
9. มีพื้นที่หน่วยความจำชั่วคราวแบบ SRAM 2 กิโลไบต์ (KB)
10. มีพื้นที่หน่วยความจำถาวรแบบ EEPROM 1 กิโลไบต์ (KB)

4. บอร์ดไมโครคอนโทรลเลอร์ Arduino Uno R3



4. มีพอร์ตดิจิทัลอินพุต/เอาต์พุต (Digital I/O) จำนวน 14 พอร์ต (มี PWM output จำนวน 6 พอร์ต)
5. มีพอร์ตอนาล็อกอินพุต (Analog Input) จำนวน 6 พอร์ต
6. สามารถจ่ายกระแสไฟฟ้า แต่ละพอร์ตได้ 40 มิลลิแอมป์ (mA)
7. สามารถจ่ายกระแสไฟฟ้าในพอร์ต 3.3V จ่ายได้ 50 มิลลิแอมป์ (mA)
8. มีพื้นที่หน่วยความจำโปรแกรม 32 กิโลไบต์ (KB)
9. มีพื้นที่หน่วยความจำชั่วคราวแบบ SRAM 2 กิโลไบต์ (KB)
10. มีพื้นที่หน่วยความจำถาวรแบบ EEPROM 1 กิโลไบต์ (KB)
11. ใช้ความถี่สัญญาณนาฬิกา 16 เมกะเฮิรต์ (MHz)

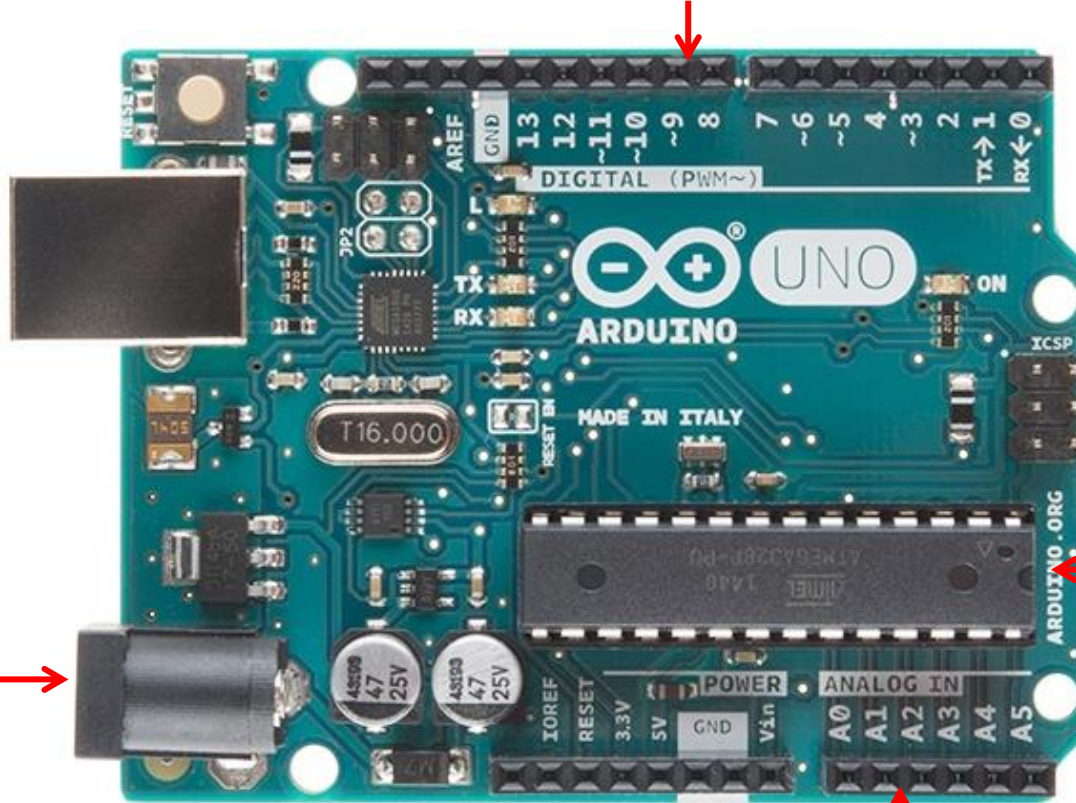
4. บอร์ดไมโครคอนโทรลเลอร์ Arduino Uno R3



พอร์ตอินพุต-เอาต์พุต

การสื่อสาร →

ภาคจ่ายไฟฟ้า →



หน่วยความจำ

อนาล็อกอินพุต

บอร์ดไมโครคอนโทรลเลอร์ Arduino Uno R3