

使用者編程功能

功能：使用者 可以自行加入 C 的程式碼，當成模組使用。

使用方法

程式模組：

在“元件模組”的資料夾下 點選“編程”，輸入名稱（識別用）

點擊“編程”按鈕，則可以開始輸入程式碼。

注意：並非所有 Arduino 的 函式 都可以使用，請參閱 支援函式說明

自定義程式全域變數：

在“變數設定”的資料夾下 點選“編程變數”，

可以開始寫入 變數的宣告 以及 setup() 是程式啟動時的初始化的程式碼

若有“自訂的函式”，也可以寫在這邊。

Console Input 使用說明

1. 使用系統變數讀取 Console Input 輸入的資料

系統變數名稱為 S_CONSOLE_INPUT 類型為 字串，在程式方塊中可以比對此變數內容。

注意：輸入的字串會儲存在 S_CONSOLE_INPUT 變數，但程式方塊無法修改 S_CONSOLE_INPUT 的內容，

因此若只單純的比對字串 則會發生每次都成立，除非輸入新的字串。

所以 必須建立另一個字串變數 MyInputString，用下面的邏輯來避開此問題

```
if (MyInputString != S_CONSOLE_INPUT)
{
    MyInputString = S_CONSOLE_INPUT;
    //Do something to check S_CONSOLE_INPUT ...
}
```

請參閱 ConsoleInput.fco

2. 使用 使用者編程讀取 Console Input 輸入的資料

相關函式說明：請參考“支援函式說明”

範例：

```
if ( IsGotConsoleInput() == 1 )
{
    if ( strcmp(gConsoleInputData, "f1") == 0 ) {
        ConsoleWriteString("1: Hello\n");
    } else if (strcmp(gConsoleInputData, "f2") == 0 ) {
        ConsoleWriteString("2: World\n");
    }
}
```

```
}  
ResetConsoleInput();  
}
```

=====

支援函式說明

=====

* Digital I/O

* pinMode(pin, mode)

指定 pin 是輸入 或是 輸出.

* digitalWrite(pin, value)

GPIO 控制 OUTPUT pin 設為 High or Low

* digitalRead(pin)

讀取 GPIO INPUT pin 的狀態

* Analog I/O

* analogReference(type)

設定輸入的參考電壓, type: DEFAULT, INTERNAL1V1, INTERNAL2V56, EXTERNAL

* analogRead(pin)

從指定的 pin 腳讀取類比電壓訊號,

* analogWrite(pin, value)

對 pin 腳輸出 PWM 波型

* Time

* delay(ms)

讓程式延遲 millisecond

* delayMicroseconds(us)

讓程式延遲 microsecond

* Advanced I/O

* tone(pin, frequency, duration)

在指定的 pin 腳上產生一個指定頻率的方波，可以指定持續時間或者持續直到呼叫 noTone()，在這個指定的 pin 腳上可以接蜂鳴器或者喇叭來發出一段音頻

* noTone(pin)

停止由 tone() 產生的方波，在沒有任何音頻產生的時候呼叫此函式是沒有作用的

* Math

* min(x, y)

比較出兩數中最小者

* max(x, y)

比較出兩數中最大者

* abs(x)

計算出一個數值的絕對值

* constrain(x, a, b)

限制一數值於某範圍內

* map(value, fromLow, fromHigh, toLow, toHigh)

將某個範圍內的一個數值重新映射到另一個範圍，亦即數值 fromLow 被映射到數值 toLow 去，

而數值 fromHigh 則被映射到數值 toHigh，value 則維持與 fromLow、fromHigh 的比例關係映射至新的範圍

* pow(base, exponent)

計算一個數字的乘方結果

* sqrt(x)

計算一個數字的平方根

* Trigonometry

* sin(rad)

計算角度（弧度）的正弦值。結果將會在 -1.0 到 1.0 之間

* cos(rad)

計算角度（弧度）的餘弦。結果將會在 -1.0 到 1.0 之間

* tan(rad)

計算角度（弧度）的正切。結果將會在負無窮大到無窮大之間

* Characters

* isAlphaNumeric(c)

分析一個字元是否為英文字母或數字（即 a ~ z 或 A ~ Z 或 0 ~ 9 其中之一）。

* isAlpha(c)

分析一個字元是否為英文字母（即 a ~ z 或 A ~ Z 其中之一）

* isAscii(c)

分析一個字元是否為 ASCII 字符

* isWhitespace(c)

分析一個字元是否為空格（' '）或 Tab（'\t'）字符

* isControl(c)

分析一個字元是否為控制字符

* isDigit(c)

分析一個字元是否為數字 0 ~ 9 其中之一

* isGraph(c)

分析一個字元是否為空格以外的可列印字符

* isLowerCase(c)

分析一個字元是否為小寫的英文字母

* isPrintable(c)

分析一個字元是否為可列印的字符（包含空格字符）

* isPunct(c)

分析一個字元是否為空格、數字、英文字母以外的可列印字符

* isSpace(c)

分析一個字元是否為空格符號（' '）、換頁符號（'\f'）、新列符號（'\n'）、回捲符號（'\r'）、水平 Tab（'\t'）、垂直 Tab（'\v'）

* isUpperCase(c)

分析一個字元是否為大寫的英文字母

* isHexadecimalDigit(c)

分析一個字元是否為十六進制的數字（即 0 ~ 9、A ~ F 其中之一）

* Random Numbers

* long random_max(long max)

取得亂數 回傳值 小於 max

* long random_min_max(long min, long max)

取得亂數 回傳值 大於等於 min, 且小於 max

* void randomSeed(unsigned int seed)

設定 亂數種子

* Bits and Bytes

* lowByte(x)

擷取一個變數中的低位元組 (例如一個 word 中最右邊的位元組)。

* highByte(x)

擷取一個 word 中的高位元組 (最左邊的位元組, 或者一個更大的資料型別中的第二低的位元組)。

* bitRead(x, n)

讀取一個數字中的某個位元。

* bitWrite(x, n, b)

對一個數字中的某個位元寫值。

* bitSet(x, n)

將變數數值的某一個 bit 設定成 1。

* bitClear(x, n)

將變數數值的某一個 bit 設定成 0。

* bit(n)

計算指定位元為 1 時所代表的數值 (例如: 位元 0 的值是 1, 位元 1 的值是 2, 位元 2 的值是 4 ...等)

* Console

* uint8_t IsGotConsoleInput()

判斷是否有收到 Console Input 輸入的資料, 傳回 1 表示有, 其它值 表示無

* void ResetConsoleInput()

重置 收到的資料與判斷旗標, 若 IsGotConsoleInput() 為 1, 執行此函式之後, IsGotConsoleInput() 旗標會被設為 0 直到下次再收到 Console Input 才會傳回 1

* char *gConsoleInputData
這是字串變數會記錄 收到的 Console Input 字串.

* ConsoleWriteString(char *pStr)
輸出 字串 到 Console Output