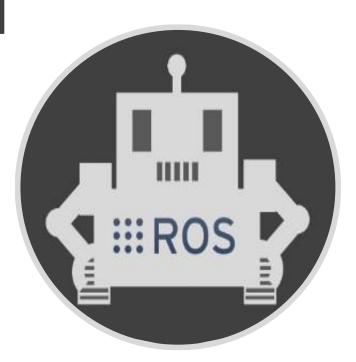
라즈베리파이기초

Chapter 1. LED & 스위치 제어

구선생 로보틱스



강의 자료 다운로드



라즈베리 파이 강의 노트

https://github.com/DoveSensei/RaspberryPiNote

라즈베리 파이란 무엇인가?

라즈베리 파이란 무엇인가?

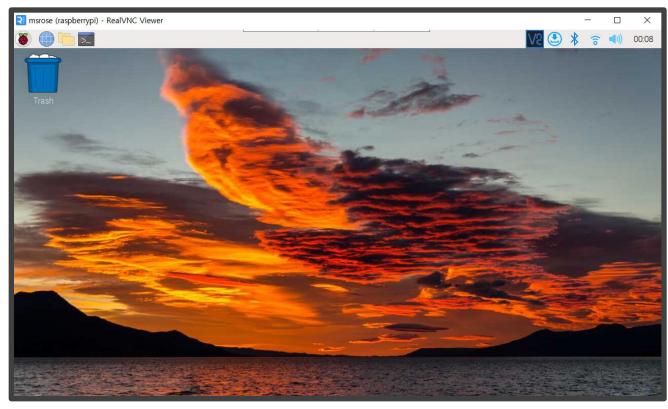
라즈베리 파이 개요



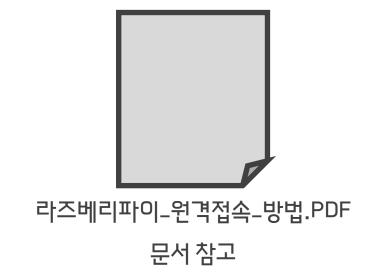
- 저렴한 가격과 작은 크기의 싱글 보드 컴퓨터
- 리눅스 기반 운영체제
- ARM CPU

라즈베리 파이란 무엇인가?

원격 접속 방법



RealUNC Viewer를 사용하여 접속



Linux 기초 명령어

Linux 기초 명령어

간단한 Python 소스코드 작성

1) Python 소스코드 생성

```
nano my_first_python.py
```

2) 아래 내용 작성 후 저장

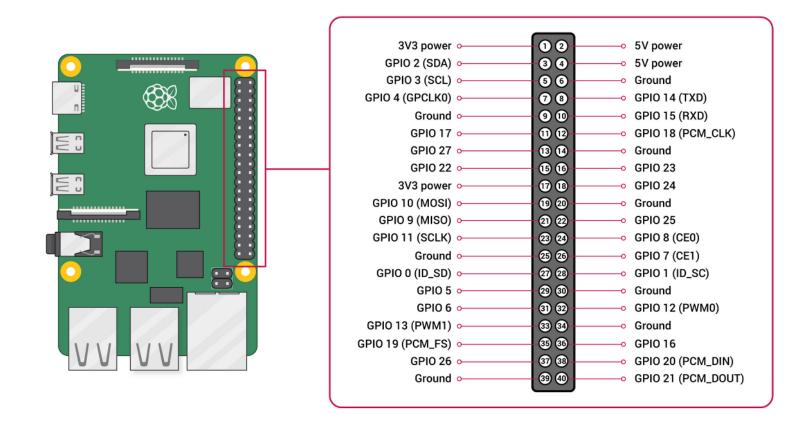
```
1 print("Hello World!!")
2
```

3) 실행

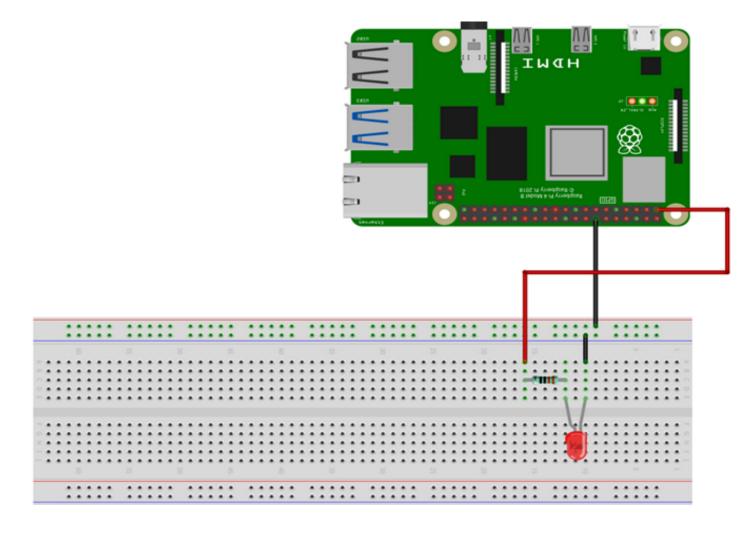
```
python3 my_first_python.py
```

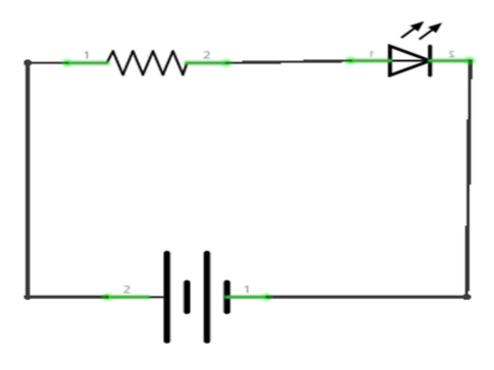
```
msrose@raspberrypi:~ $ python3 my_first_python.py
Hello World!!
```

라즈베리 파이 PIN Map

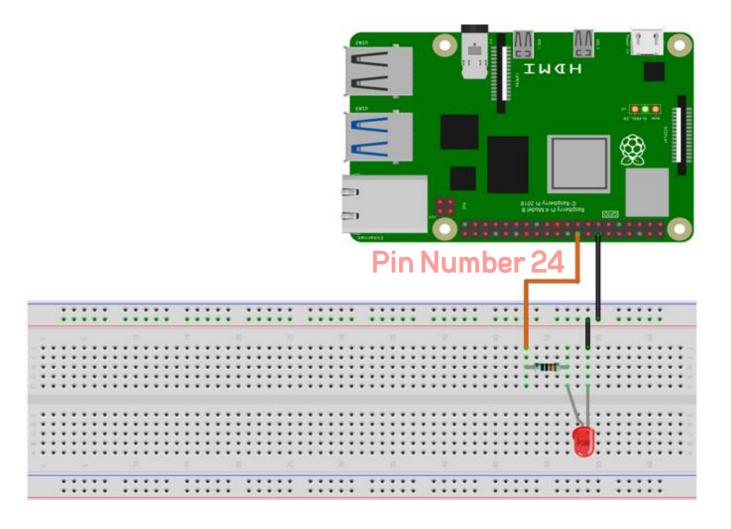


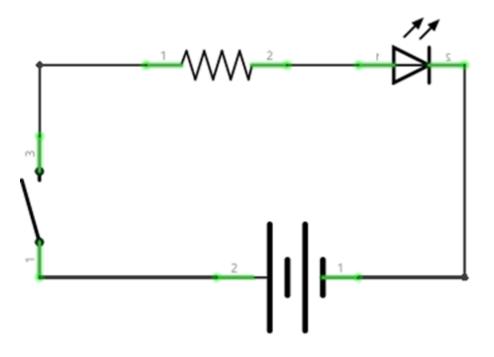
LED 제어 기초 회로도





LED 제어 회로도





LED 제어 원리

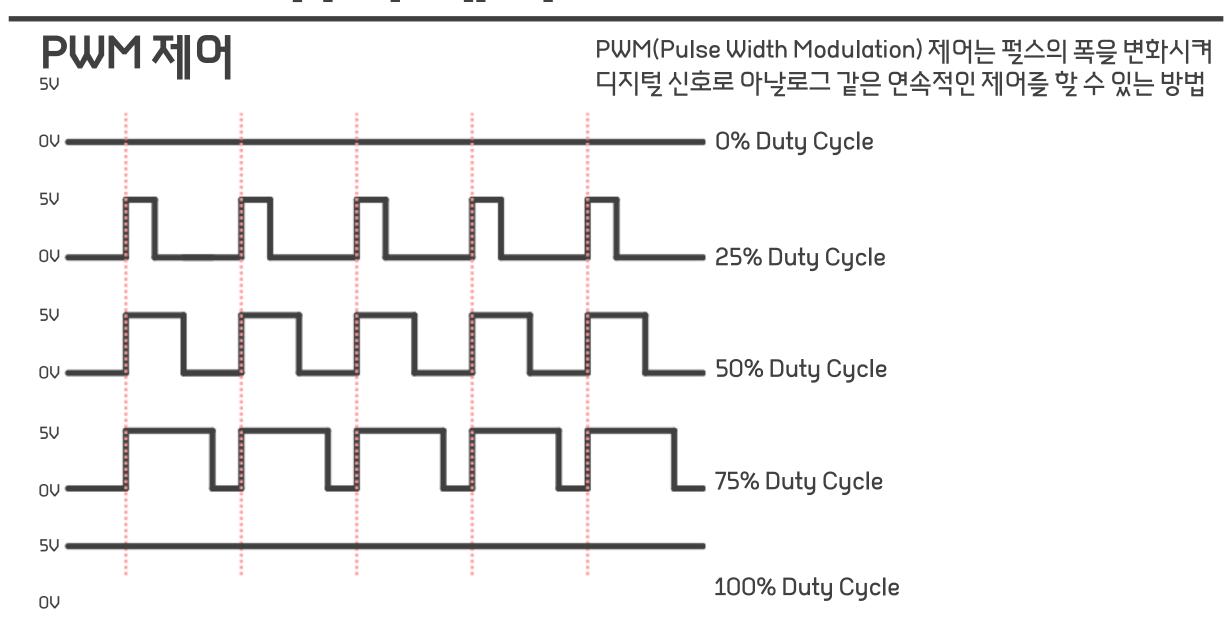
아래 경로의 파일을 이용하여 Gpio를 제어

msrose@raspberrypi:/sys/class/gpio \$ Is export gpiochip0 gpiochip504 unexport

| 기능 | 명령어 |
|---------------|---|
| LED 메모리 할당 | echo 24> /sys/class/gpio/export |
| LED 모드 설정 | echo out > /sys/class/gpio/gpio24/direction |
| LED 켜기 | echo 1 > /sys/class/gpio/gpio24/value |
| LED 메모리 할당 해제 | echo 24 > /sys/class/gpio/unexport |

LED 제어 Python 코드

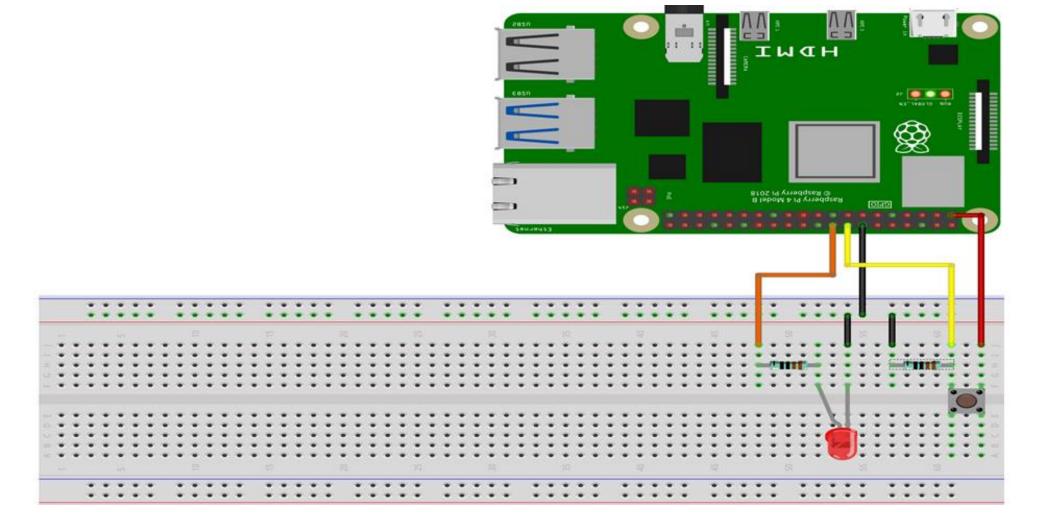
```
import RPi.GPIO as GPIO
   import time
   GPIO.setmode(GPIO.BCM) # GPIO 모드 초기화
   GPIO.setup(24,GPIO.OUT) # 24번 핀 OUT 모드 설정 / 메모리 할당
6
   GPIO.output(24,GPIO.HIGH) # 24번 핀 1
8
   time.sleep(1.0) # 1초 대기
   GPIO.output(24,GPIO.LOW) # 24번 핀 0
   GPIO.cleanup() # 모든 GPIO 메모리 할당 해제
```



PWM 제어 Python 코드

```
import RPi.GPIO as GPIO
 2
    import time
 3
 4
    GPIO.setmode(GPIO.BCM) # GPIO 모드 초기화
 5
    GPIO.setup (24, GPIO.OUT) # 24번 핀 OUT 모드 설정 / 메모리 할당
 6
    ledWhitePwm = GPIO.PWM(24,500) # 24번 핀 PWM 500Hz 설정
8
    ledWhitePwm.start(0) # 24번 핀 PWM LOW
9
    ledWhitePwm.ChangeDutyCycle(0) # 24번 핀 PWM 시작 0% Duty 설정
10
    time.sleep(1.0) # 1초 대기
12
    ledWhitePwm.ChangeDutyCycle(30) # 24번 핀 PWM 시작 30% Duty 설정
13
    time.sleep(1.0) # 1초 대기
14
    ledWhitePwm.ChangeDutyCycle(60) # 24번 핀 PWM 시작 60% Duty 설정
15
    time.sleep(1.0) # 1초 대기
16
    ledWhitePwm.ChangeDutyCycle(100) # 24번 핀 PWM 시작 100% Duty 설정
    GPIO.cleanup() # 모든 GPIO 메모리 할당 해제
```

스위치 제어 회로도



스위치 제어 소스코드

```
import RPi.GPIO as GPIO
      import time
 4
      GPIO.setmode(GPIO.BCM) # GPIO 모드 초기화
 5
      GPIO.setup(24, GPIO.OUT) # 24번 핀 OUT 모드 설정 / 메모리 할당
 6
      GPIO.setup(23, GPIO.IN, pull_up down=GPIO.PUD DOWN) # 23번 핀 IN 모드 설정 / 메모리 할당
 8
     -try:
 9
          while True:
10
              switch state = GPIO.input(23) # 23번 스위치 값 읽기
              if switch state:
                  GPIO.output (24, GPIO.HIGH) # 24번 핀 1
13
              else:
14
                  GPIO.output(24,GPIO.LOW) # 24번 핀 0
15
16
      # Ctrl+C 입력시 프로그램 종료
18
     except KeyboardInterrupt:
19
          pass
20
      GPIO.cleanup()
```

작품 제작하기

작품 01, 05 제작하기

감사합니다

구선생 로보틱스

