实验目的

- 熟悉树莓派的GPIO
- 掌握Python对GPIO的调用方式
- 了解中断的概念和编程

GPIO介绍

GPIO – General Purpose I/O

"通用目的输入/输出端口",是一种灵活的软件控制的端口。通俗地说,就是一些引脚,可以通过它们输出高低电平或者通过它们读入引脚的状态-是高电平或是低电平。在嵌入式系统中,经常需要控制许多结构简单的外部设备或者电路,使用传统的串口或者并口就显得比较复杂,而GPIO解决了这个问题。

基于Python的树莓派GPIO开发方式

本课程的GPIO编程基于Rpi.GPIO库。Rpi.GPIO是一个小型的python库,非常简单好用,但是暂时还没有支持SPI、I2C或者1-wire等总线接口。

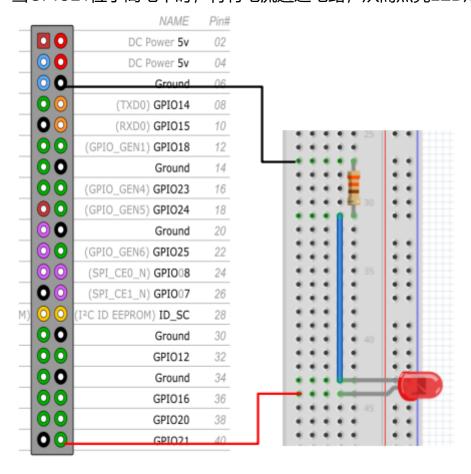
- 如果希望进行I2C的开发,请安装smbus库和I2C tools。
- 如果希望进行SPI开发,请安装spi-dev库。
- 如果希望进行串口开发,请安装PySerial库。

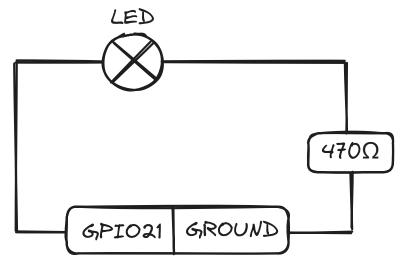
树莓派GPIO驱动LED

电路连接

- 在GPIO21和地线之间接接入一个LED灯,还有一个用于防止短路的470欧电阻
- 红色直插LED的导通压 降为2.1V左右。 I= (3.3-2.2) V/470Ω≈2mA

• 当GPIO21位于高电平时,将有电流通过电路,从而点亮LED灯





shell 方法

我们用shell命令来控制GPIO21。在Linux中,外部设备经常被表示成文件。向文件写入或读取字符,就相当于向设备输出或者从设备输入。树莓派上的GPIO端口也是如此,其代表文件位于/sys/class/gpio/下。

```
# 执行后, /sys/class/gpio/下面增加了代表GPIO21的一个目录, 目录名就是gpio21。

# 下一步, 把GPIO21置于输出状态:
echo out > /sys/class/gpio/gpio21/direction

# 最后, 向GPIO21写入1, 从而让PIN处于高电压—LED灯亮
echo 1 > /sys/class/gpio/gpio21/value

# 通过写入0让PIN处于低电压—LED灯灭
echo 0 > /sys/class/gpio/gpio21/value

# 使用完毕GPIO21, 可以删除该端口
echo 21 > /sys/class/gpio/unexport
```

```
pi@raspberrypi:~ $ echo 21 > /sys/class/gpio/export
pi@raspberrypi:~ $ echo out > /sys/class/gpio/gpio21/direction
pi@raspberrypi:~ $ echo 1 > /sys/class/gpio/gpio21/value
pi@raspberrypi:~ $ echo 0 > /sys/class/gpio/gpio21/value
pi@raspberrypi:~ $ echo 1 > /sys/class/gpio/gpio21/value
pi@raspberrypi:~ $ echo 0 > /sys/class/gpio/gpio21/value
pi@raspberrypi:~ $ echo 1 > /sys/class/gpio/gpio21/value
pi@raspberrypi:~ $ echo 0 > /sys/class/gpio/gpio21/value
pi@raspberrypi:~ $ echo 0 > /sys/class/gpio/gpio21/value
pi@raspberrypi:~ $ echo 0 > /sys/class/gpio/gpio21/value
```

python方法

使用Rpi.GPIO库

通常Rpi.GPIO已经包含在树莓派系统中。

```
# -*- coding: utf-8 -*-
import RPi.GPIO as GPIO
import time

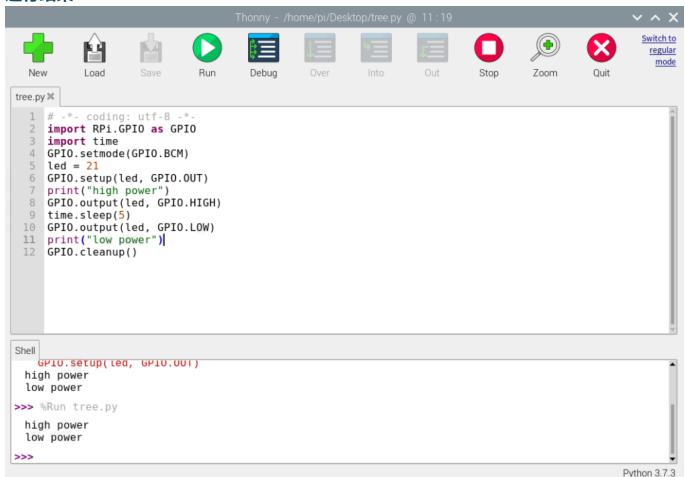
#首先调用GPIO.setmode函数来确定引脚的模式。
# 在RPi.GPIO包中定义GPIO针脚的两种模式: BCM模式和BOARD模式。
GPIO.setmode(GPIO.BCM)
led = 21
GPIO.setup(led, GPIO.OUT)
print("输出高电平")
GPIO.output(led, GPIO.HIGH)
time.sleep(5)
GPIO.output(led, GPIO.LOW)
print("输出低电平")
```

GPIO.cleanup()函数清除掉之前GPIO.setup()设置的状态,恢复所有使用过的GPIO状态为输入,避免由于短路意外损坏树莓派。

#注意,该操作仅会清理你的代码使用过的GPIO通道。退出程序之前一定要调用,否则下次调用该GPIO的时候会报错。

GPIO.cleanup()

运行结果

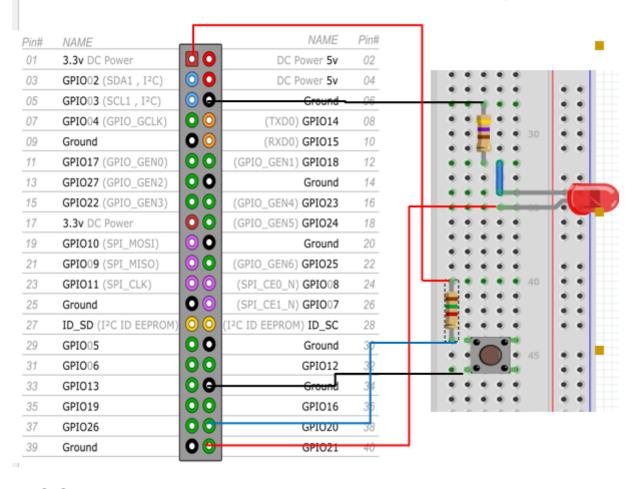


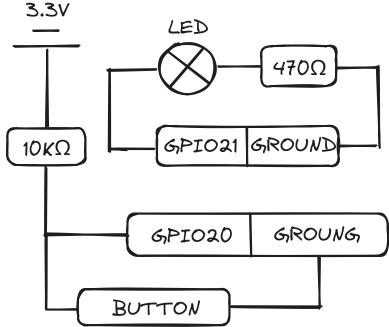
GPIO按键控制LED

电路连接

- 在GPIO驱动LED灯的电路基础上,加入一个按键开关,以及一个10kΩ电阻。
- 用 GPIO20 监测按键是否被按下,从而控制LED灯状态。

• 当按键没有按下时,GPIO20上的电平被上拉到3.3V,当按键按下时,GPIO20接地。





轮询方法

• 轮询方法通过程序循环和延时读取获取引脚的状态及变化,以此判断按钮是否被按下

• 直接通过程序改变GPIO21的输出控制LED灯

代码

```
import RPi.GPIO as GPIO
import time
GPIO.setmode(GPIO.BCM)
led = 21 # led由GPIO21控制
bt = 20 # button状态由GPI020读取
GPIO.setup(led,GPIO.OUT) # GPIO21设置为输出模式
GPIO.setup(bt,GPIO.IN,pull up down=GPIO.PUD UP) # GPIO20设置为读入模式
ledStatus=False
n=1
try: #提供退出方法,键盘输入Ctrl+c即可终止循环
       while True:
              time.sleep(0.01)
              if(GPIO.input(bt)==GPIO.LOW): # 读取到按键按下
                      time.sleep(0.03) # 睡0.03秒
                      if(GPIO.input(bt)==GPIO.HIGH): # 如果此时读取到按键恢复
                             print('button pressed',n) # 输出语句
                             n=n+1
                             ledStatus=not ledStatus # 逆转ledStatus
                             if ledStatus: # 根据ledStatus设置GPIO21的输出电
                                    GPIO.output (led,GPIO.HIGH)
                             else:
                                    GPIO.output (led,GPIO.LOW)
except KeyboardInterrupt:
       pass
GPIO.cleanup() # 清除setup的配置
```

中断方法

- 中断的概念
 - CPU在运行目前任务时,当有特别事件发生时,CPU应当暂停正在执行的程序,转向执行处理该事件的子程序;事件处理完毕后,恢复原来的状态,再继续执行原来的程序。这种对这些事件的处理模式,称为程序中断。
- 通过设计一个事件函数来提供中断后的输出和LED控制
- 通过为GPIO20 (bt) 引脚添加一个事件检测来触发事件函数,检测基准是下降沿,即 按钮被按下后接地

• 事件函数将在另一个线程执行, 使得反应及时

代码

```
# -*- coding: utf-8 -*-
import RPi.GPIO as GPIO
import time
# 同上初始化
GPIO.setmode(GPIO.BCM)
led = 21
bt = 20
GPIO.setup(led,GPIO.OUT)
GPIO.setup(bt,GPIO.IN,pull up down=GPIO.PUD UP)
ledStatus=True
def my_callback(channel): # 事件函数/回调函数
       print("button pressed") # 输出
       global ledStatus
       ledStatus = not ledStatus
       if ledStatus: # 控制LED
              GPIO.output (led, GPIO.HIGH)
       else:
              GPIO.output (led,GPIO.LOW)
#添加一个事件检测,检测条件为GPIO20的下降沿,即按键被按下
# 设置bouncetime参数为程序提供去抖
GPIO.add_event_detect(bt,GPIO.FALLING,callback = my_callback,bouncetime=200)
try: # 循环输出并提供程序结束方法
       while True:
              print("I LOVE Raspberry Pi")
              time.sleep(2)
except KeyboardInterrupt:
       pass
GPIO.cleanup()
```

轮询式与中断式的主要区别

1.询问方式不同

• 轮询式是一种软件式的询问,需要CPU不断询问引脚状态来实现按键是否按下的判断

• 中断式是一种硬件式的询问,本质上,CPU通过读取外部信号来判断CPU的下一步状态,即未检测到中断请求时,CPU主进程并不主动询问,如本次代码中CPU实际上一直在循环输出语句"I LOVE Raspberry Pi"

2.处理方式(提供服务的方式)不同

- 轮询式的服务提供(改变LED灯的状态)直接由主进程提供,当轮询机制检测到按钮 按下时,主程序的if语句被执行
- 中断式的则可以由另一个进程提供(如果是单线程就会中断主线程并执行约定的事件 函数,而RPi.GPIO库会为回调函数另外开启一个线程),可以做到不影响主进程的运 行

3.CPU消耗不同

- 轮询式由CPU软件机制判断事件,CPU消耗大,且浪费大量的处理器周期(大部分时间内检测结果都是无变化)
- 中断式由硬件机制判断事件,平时CPU并不监视按键状态,CPU消耗相对较小,效率 高

故障排查方案

基本原理

依据上文给出的电路示意图,不难发现电路分为两个系统

- 由GPIO21提供的LED灯控制系统
- 由GPIO20提供的按键检测系统

排查思路——以轮询法为基础

首先检查LED灯控制系统的问题

考虑到轮询法中初始化为 ledStatus=False ,我们可以先使用Ctrl+C终止程序,将程序初始化为 ledStatus=True 再运行一次程序

- 如果LED灯亮,基本可以认定LED灯控制系统无问题
- 如果LED灯无反应,那么调整整个电路的连线,直到LED灯亮为止

其次检查按键控制系统的问题

```
while True:

time.sleep(0.01)

if(GPIO.input(bt)==GPIO.LOW): # 读取到按键按下

print("DEBUG Button down!") # DEBUG语句

time.sleep(0.03) # 睡0.03秒

if(GPIO.input(bt)==GPIO.HIGH): # 如果此时读取到按键恢复
```

- 如果系统一切正常,那么理论上只有按键按下后,控制台不断输出DEBUG语句
- 如果3.3V电源接口连接有问题,那么控制台将直接不断输出DEBUG语句,这时应该调整3.3V电源和10kΩ电阻这条电路的连接状态,直到不再出现异常的DEBUG语句
- 如果发现按键按下后毫无反应,这时可能是按键或者连线的问题

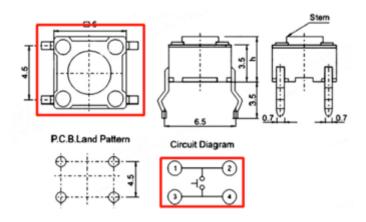
最后排查按键和电路连接的问题

延续上一部分的DEBUG程序,我们可以直接用一根线模拟按键,强行让GPIO20接地

- 如果用线直连后控制台开始不断输出DEBUG语句,那么表明连线没有问题
- 如果用线直连后毫无反应, 那么保留直连的线, 调整其他连线直到控制台正常输出

如果确定是按键的问题,那么只需注意按键的方向:

• 引脚在左右两边时,按键按下1与3连通,2与4连通。



如果确定按键安装无误,那就只好换一个按键了

中断法的后续排查方案

由于中断法之前至少轮询法已经正常运行,所有基本不会出现什么问题 唯一要注意的点是中断法需要一定时间长度的下降沿信号(按键被按下)来触发中断,所 以可以适当延长按下按键的时间,如果又不行就再用电线直连