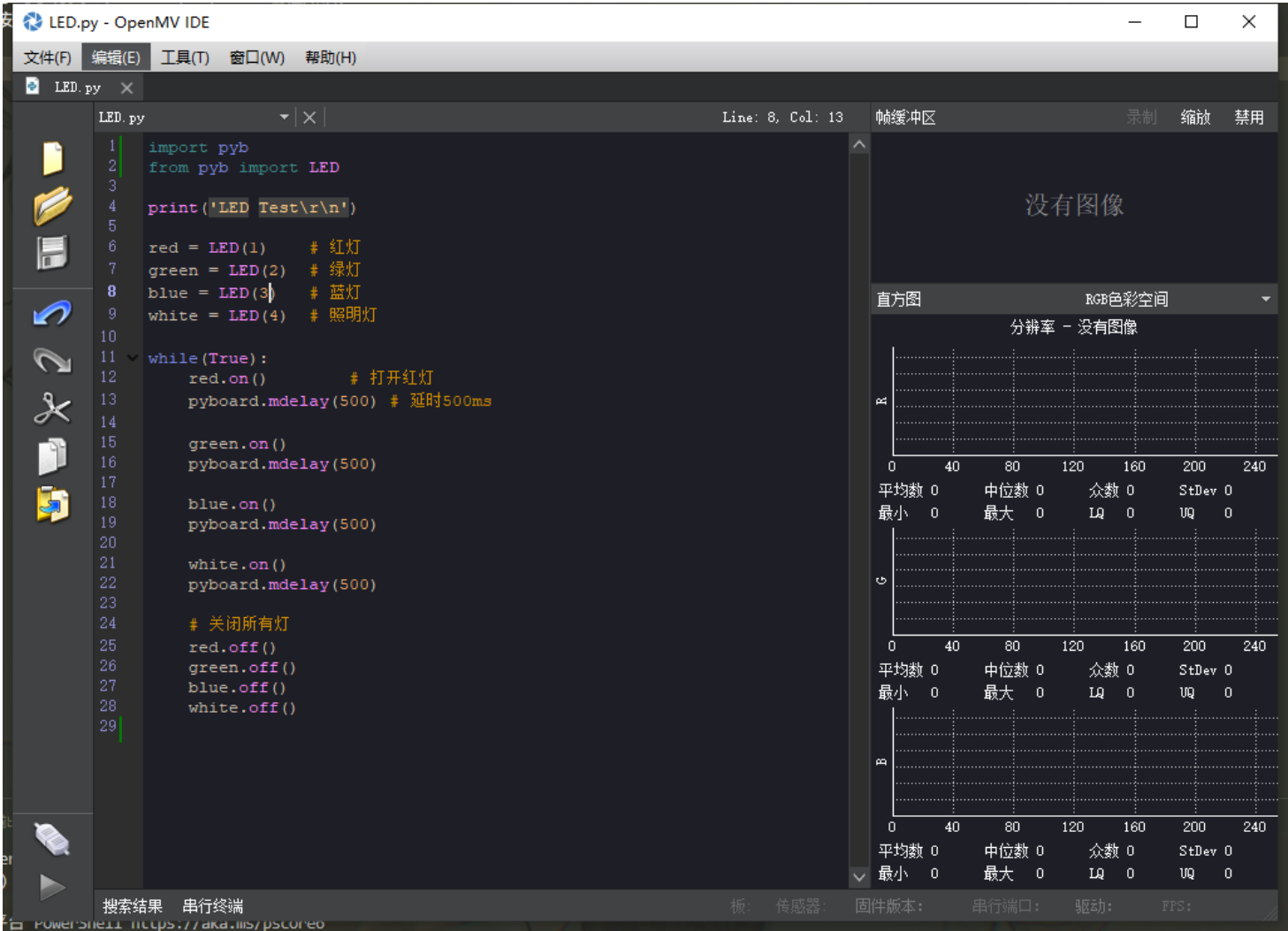


第九周周志

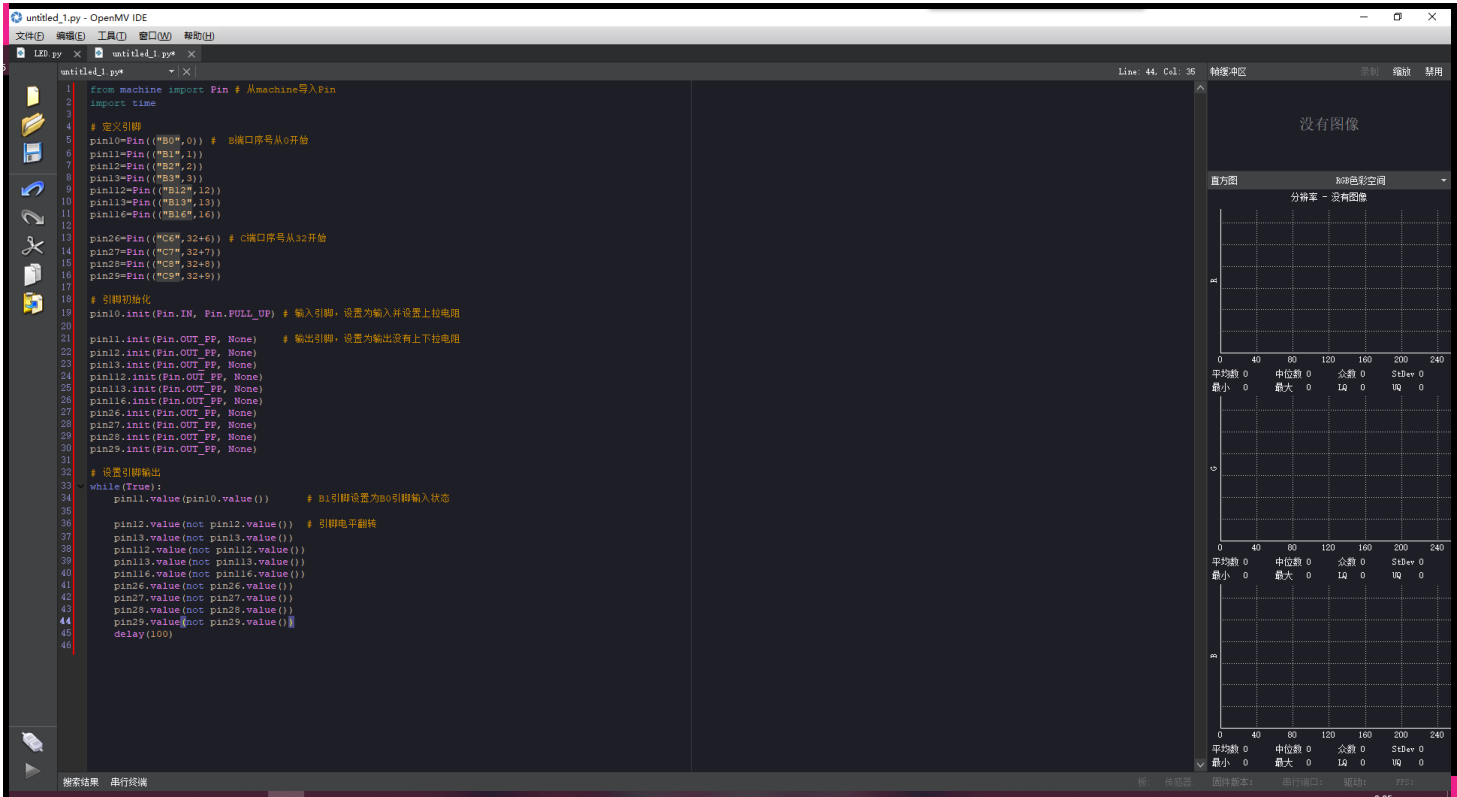
本周学习了有关 OpenART 中 OpenMV 编程知识，首先安装了 OpenMV IDE，进行相关配置。

然后查看相关例程，对其进行理解和仿照编写。

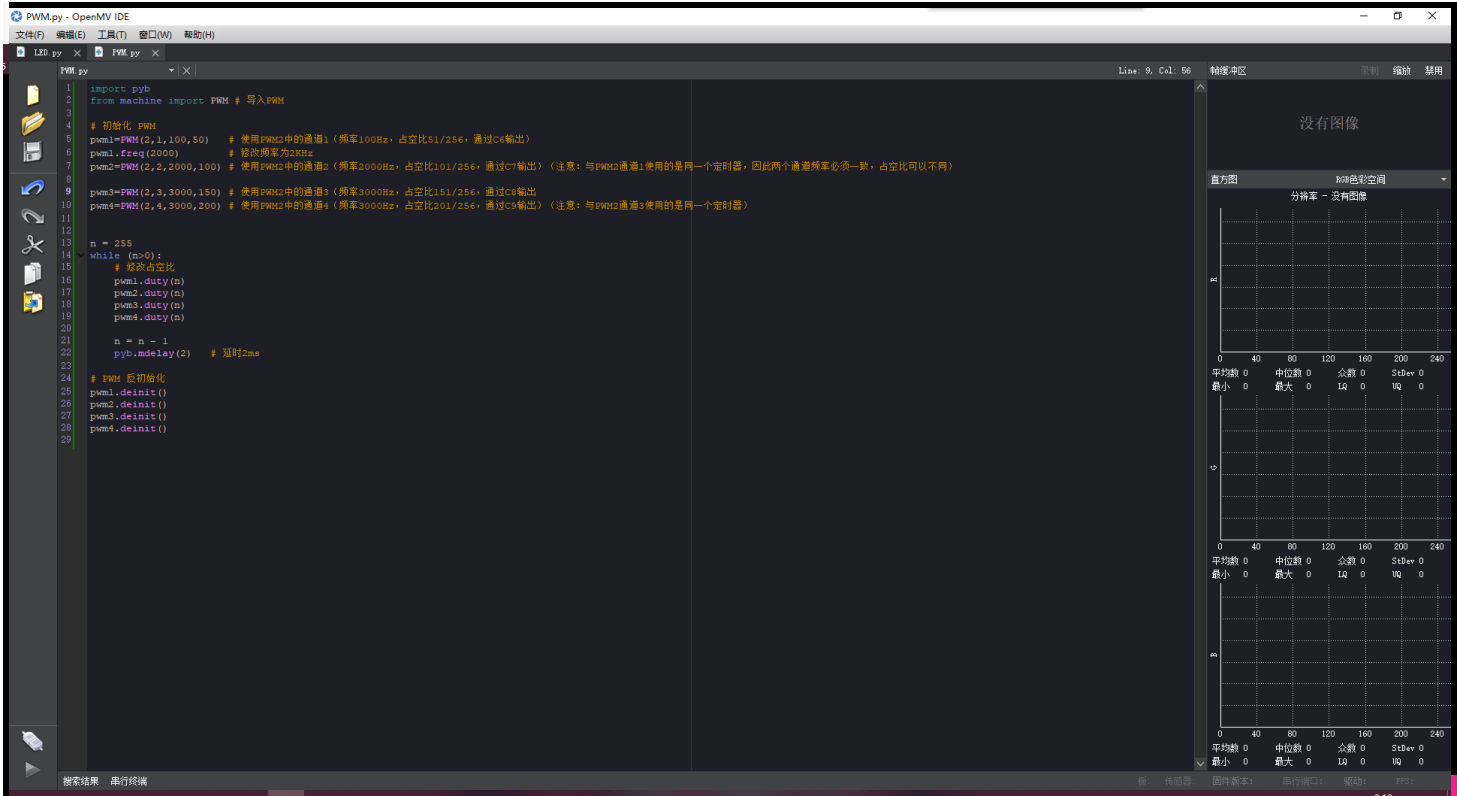
LED:



GPIO:



PWM:



UART(串口):

UART.py - OpenMV IDE

文件(F) 编辑(E) 工具(T) 窗口(W) 帮助(H)

UART.py x UART.py x

UART.py

Line 12, Col: 1 轴速分区 录制 播放 禁用

```
1 from machine import UART
2
3 # 初始化串口
4 uart = UART(1, baudrate=115200) # 波特率设置为115200 TX是B12 RX是B13
5
6 uart_array = [48,49,50,51,52,53,54,55,56,57] # 定义一个列表 保存数字
7
8 # 发送数据
9 uart.write("UART Test\r\n") # 发送字符串
10 uart.write(bytearray(uart_array)) # 发送列表
11 uart.write(bytearray([0x1])) # 发送一个十六进制数据
12
13 uart_num = 0 # 读取串口数据的变量
14
15 while(True):
16     uart_num = uart.any() # 获取当前串口数据的数量
17     if (uart_num):
18         uart_str = uart.read(uart_num) # 读取串口数据
19         uart.write(uart_str) # 将读取到的串口数据发回
20
21         # uart.read会自动在数据末尾添加\r\n的操作，如果想去掉可以用strip()去掉
22         # 例如 uart_str = uart.read(uart_num).strip()
23
24
```

没有图像

直方图 颜色空间

分辨率 - 没有图像

搜索结果 串行终端

何 传感器 图片版本: 串行端口: 驱动: FPS: