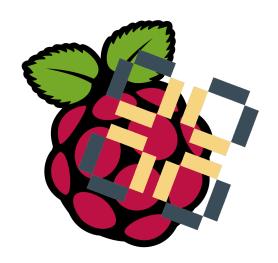


HepiaLight3 Raspberry Pi Pico

Université d'été 2024



Michael Divià (N° 22649552) Alejandro Escribano (N° 15315914) Gaspard Le Gouic (N° 19816289)

vendredi 28 juin 2024 Informatique et Systèmes de Communication



Table des matières

1	Intr	oducti	on	3				
2	Rép	partition des tâches initiales						
3	Libi	brairie hepialight3 4						
	3.1	1 Connections						
	3.2	Display	/	5				
		3.2.1	Predefined colors	5				
		3.2.2	Clear the matrix	6				
		3.2.3	Set a line of the matrix	6				
		3.2.4	Set a column of the matrix	6				
		3.2.5	Set a LED of the matrix	7				
		3.2.6	Get an LED color	7				
		3.2.7	Display text	8				
		3.2.8	Display image	8				
	3.3	Comm	unication	9				
		3.3.1	UART	9				
	3.4	3.4 External Sensors		10				
		3.4.1	I2C	10				
4	Con	ıclusioı	n	12				
T	able	des	figures					
	1 2		erry Pi Pico Pinout for HepiaLight3					





1 Introduction

Dans le cadre de l'Université d'été 2024, il nous a été proposé de réaliser un projet basé sur HepiaLight 2. Dans ce projet, nous devrons évaluer le portage de ce projet sur différentes nouvelles architectures afin de démontrer la possibilité de développement d'une nouvelle carte HepiaLight 3. Pour notre groupe, nous nous sommes vus attribué un RP2040-PICO-HDR ainsi qu'une matrice de LED numérique Adafruit NeoPixel NeoMatrix 8x8 - 64 RGB LED Pixel Matrix. Nous allons donc devoir implémenter, en MicroPython toutes les fonctionnalités de base du projet HepiaLight 2 en nous adaptant aux différentes limitations qu'apporte la nouvelle architecture RP2040.

2 Répartition des tâches initiales

Ne connaissant pas la difficulté de codage du MicroPython et du RP2040-PICO-HDR nous nous sommes initialement réparti les tâches du cahier des charges comme suit :

Set matrix : Michael Divià Set pixel : Michael Divià

Set texte: Gaspard Le Gouic
Scroll text: Gaspard Le Gouic
init UART: Alejandro Escribano
Write UART: Alejandro Escribano
Read UART: Alejandro Escribano

Nous avions pour but initiale de terminer toute ces tâches avant la fin de la première semaine afin de pouvoir, par la suite, implémenter les fonctionnalités supplémentaires.

Cependant, dû à des limitations de temps externes entre autre, cette répartition à été modifiée de jour en jour afin de pouvoir avancer au mieux pour ce projet.



3 Librairie hepialight3

3.1 Connections

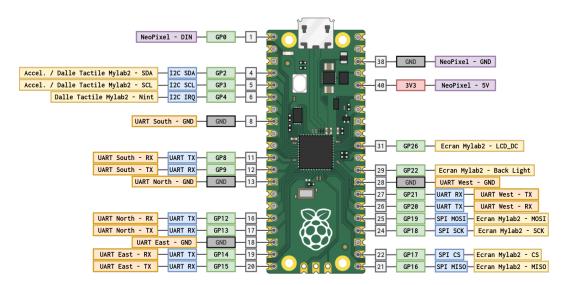


FIGURE 1 - Raspberry Pi Pico Pinout for HepiaLight3

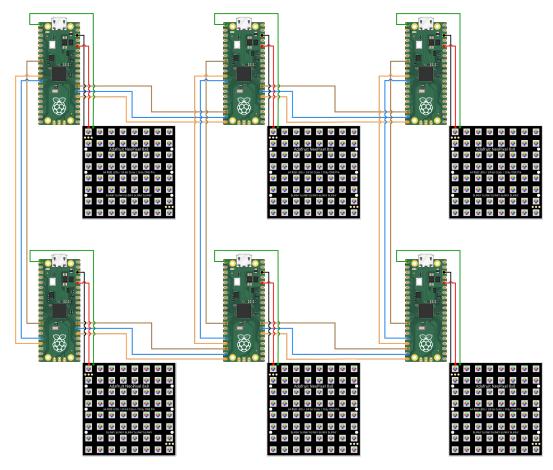


FIGURE 2 – UART communication between Raspberry Pi Pico Pinout for HepiaLight3



3.2 Display

3.2.1 Predefined colors

Here are all the predefined colors that come in the class Color with there RGB values :

```
class Color:
 Color.BLACK = (0, 0, 0)
 Color.BLUE = (0, 0, 255)
 Color.CYAN = (0, 255, 255)
 Color.GREEN = (0, 255, 0)
 Color.MAGENTA = (255, 0, 255)
 Color.RED = (255, 0, 0)
 Color.YELLOW = (255, 255, 0)
 Color.WHITE = (255, 255, 255)
 Color.RED_DARKER = (153, 0, 0)
 Color.RED_DARK = (204, 0, 0)
 Color.RED_LIGHT = (255, 102, 102)
 Color.RED_LIGHTER = (255, 153, 153)
 Color.BLUE_DARKER = (0, 0, 153)
 Color.BLUE_DARK = (0, 0, 204)
 Color.BLUE_LIGHT = (102, 102, 255)
 Color.BLUE_LIGHTER = (153, 153, 255)
 Color.GREEN_DARKER = (0, 153, 0)
 Color.GREEN_DARK = (0, 204, 0)
 Color.GREEN_LIGHT = (102, 255, 102)
 Color.CYAN_DARK = (0, 204, 204)
 Color.CYAN_LIGHT = (102, 255, 255)
 Color.MAGENTA_DARKER = (153, 0, 153)
 Color.MAGENTA_DARK = (204, 0, 204)
 Color.MAGENTA\_LIGHT = (255, 102, 255)
 Color.YELLOW_DARKER = (153, 153, 0)
 Color.YELLOW_DARK = (204, 204, 0)
 Color.YELLOW_LIGHT = (255, 255, 102)
 Color.GRAY_DARK = (64, 64, 64)
 Color.GRAY = (128, 128, 128)
 Color. GRAY_LIGHT = (192, 192, 192)
 Color.ORANGE_DARK = (204, 102, 0)
 Color.ORANGE = (255, 128, 0)
 Color.ORANGE\_YELLOW = (255, 204, 0)
```



3.2.2 Clear the matrix

Set the whole LED matrix to the specified color.

3.2.3 Set a line of the matrix

Set a specific line of the LED matrix to the specified color.

```
Usage:

Matrix.set_line(line, Color)

Line must be between 0 and 7.

Example:

Matrix.set_line(5, Color.GREEN)

Setting line 5 (the 6th line) in green.
```

3.2.4 Set a column of the matrix

Set a specific column of the LED matrix to the specified color.

```
Usage:

Matrix.set_column(line, Color)

Column must be between 0 and 7.
```

Haute école du paysage, d'ingénierie et d'architecture de Genève



Example:

Matrix.set_column(0, Color.YELLOW)

Setting line 0 (the 1st column) in yellow.

3.2.5 Set a LED of the matrix

Set a specific LED of the matrix to the specified color.

Usage:

Matrix.set_led(column, line, Color)

Position is represented by a column and line, where both must be between 0 and 7.

Example:

Matrix.set_led(3, 5, Color.ORANGE)

Setting LED at position column 3, line 5 in orange.

3.2.6 Get an LED color

Get the current color of a specific LED of the matrix.

Usage:

Matrix.get_led(column, line)

Position is represented by a column and line, where both must be between 0 and 7.

Example:

color = Matrix.get_led(7, 0)

Getting the color of the LED at column 7, line 0.



3.2.7 Display text

Display a scrolling message of the specified color using the specified delay in seconds.

```
Usage :
    show_text(text, Color, speed)
Speed is in seconds.

Example :
    show_text("PiPo", Color.RED, 0.1)
    show_text("PiPo", Color.RED, 1/10)
scrolling «Pipo» message in red at a delay of 0.1 second.
```

3.2.8 Display image

Display a full matrix of colors.

Available colors:

```
R : red
G : green
B : blue
C : cyan
V : violet
Y : yellow
W : white
. : black
```



3.3 Communication

3.3.1 UART

Transmit or reveice data via UART with up to 4 other cards.

```
Usage:

Uart(Direction, baudrate, parity, bits, stop)

Create a UART communication.

x.send(string)

Send data

x.sendline(string)

Send line of data. '\n' will be added at the end of the string automaticaly.

x.receive(length)

Wait until you received the ask length of data.

x.receiveline(length)

Wait until you received the full line of data (ending with a '\n').
```

```
Example:
```

```
uart_north = Uart(Direction.NORTH)
uart_south = Uart(Direction.SOUTH)
uart_east = Uart(Direction.EAST)
uart_west = Uart(Direction.WEST)

uart_east.sendline("123")
uart_west.send("45")
data_north = uart_north.receive(3)
data_south = uart_south.receiveline()
print(f"Data received from North: {data_north}")
print(f"Data received from South: {data_south}")
Default values are:
baudrate: 9'600
parity: None
bits: 8
```

Each Direction Pin Out can be found on figure 1

stop: 1

Haute école du paysage, d'ingénierie et d'architecture de Genève



3.4 External Sensors

3.4.1 I2C

Receive data from MyLab2 accelerometer.

Usage:

```
Accel.init()
```

Initialize I2C communication with MyLab2 accelerometer.

```
Accel.get_x()
```

Returns X value of accelerometer.

```
Accel.get_y()
```

Returns Y value of accelerometer.

```
Accel.get_z()
```

Returns Z value of accelerometer.

```
Accel.facing(side)
```

Returns True/False if facing the asked side.

```
Accel.tilting(dir)
```

Returns True/False if tilting the asked direction.

Example:

```
Accel.init()

x_value = Accel.get_x()
print(f"Acc. axe X: {x_value}")

facing_down = Accel.facing(Direction.BACK)
print(f"MyLab2 facing down ? {facing_down}")
```

Get the X value of accelerometer and check if it is facing down.





Receive data from ${\bf MyLab2}$ touch screen.

Usage:	
function 1	
Explication about function 1	
function 2	
Explication about function 2	
Example:	
function test	
what test	





4 Conclusion

L'adoption du Raspberry Pi Pico comme architecture principale pour le projet HepiaLight 3 est particulièrement pertinente et viable. Le Raspberry Pi Pico offre une solution économique et efficace, parfaitement adaptée à la gestion des LED RGB et au contrôle multiplexé nécessaire pour la carte HepiaLight 2. Avec son microcontrôleur RP2040, le Raspberry Pi Pico combine une bonne puissance de calcul avec des capacités de gestion des entrées/sorties robustes, ce qui est essentiel pour le contrôle précis des matrices de LED et la prise en charge des périphériques comme l'accéléromètre et les zones tactiles de la carte. De plus, la communauté active et la documentation abondante autour du Raspberry Pi Pico facilitent grandement le développement et la programmation, permettant ainsi une évolution continue du projet HepiaLight 3 tout en assurant une maintenance aisée à long terme.

L'utilisation du Raspberry Pi Pico comme architecture pour **HepiaLight 3** garantit donc non seulement la modernisation de la carte tout en conservant ses fonctionnalités clés, mais aussi une évolutivité et une compatibilité avec les besoins pédagogiques et les futurs développements du projet.

Pour conclure, le projet HepiaLight 3 basé sur le Raspberry Pi Pico a représenté un défi stimulant pour notre équipe durant l'Université d'été 2024. À travers l'implémentation en MicroPython des fonctionnalités de HepiaLight 2 sur cette nouvelle architecture, nous avons non seulement démontré la faisabilité technique du portage, mais aussi surmonté les défis posés par les limitations spécifiques du RP2040-PICO-HDR. Malgré les ajustements nécessaires dans la répartition des tâches en raison de contraintes de temps, notre collaboration a permis de consolider nos compétences en programmation embarquée et en gestion de projet. Ce projet nous a également familiarisés avec les bibliothèques et les capacités de communication UART, enrichissant ainsi notre expérience dans le domaine des systèmes embarqués. Enfin, nous sommes fiers du résultat atteint et de la manière dont notre équipe a su s'adapter pour répondre aux objectifs fixés.