



Introducción al Ecosistema de Desarrollo UNIT

Versión 0.0.1

Cesar Bautista

19 de febrero de 2025

Contenido

1. MicroPython	3
1.1. Características Avanzadas de MicroPython	4
1.2. Comenzando con MicroPython	5
1.3. Bibliotecas y Módulos de MicroPython	5
1.4. IDEs y Herramientas de MicroPython	5
2. Guía de Instalación Usando la Biblioteca MIP	7
2.1. Biblioteca DualMCU	8
3. Arduino IDE	11
3.1. Historia	11
3.2. Características Principales	11
3.3. Diferencias Clave entre Arduino y un Entorno Nativo	12
3.4. Casos de Uso	13
4. Guía de Instalación de Paquetes de Unit Electronics	15
4.1. Prerequisitos	15
4.2. Instalación Rápida	15
4.3. 1. Instalación del Paquete de Placa DualMCU-ONE	16
4.4. 2. Instalación del Paquete de Placa Cocket Nova CH552	16
5. Conector JST SH 1.0mm 4 pines	19
5.1. Ejemplo de integración del conector JST SH 1.0mm 4 pines	21
6. Salidas digitales	23
6.1. Parpadeo (blink)	23
7. Modulación por ancho de pulso (PWM)	27
7.1. Implementación	27
7.2. Aplicaciones	29
8. Entradas digitales	33
8.1. Pull-up y Pull-down	33
8.2. Lectura de Entradas	34
8.3. Arduino IDE y SDCC	35
9. Conversión de Analógico a Digital	37
9.1. Definición de ADC	37

9.2.	Código de Ejemplo	39
9.3.	Arduino IDE y SDCC	40
10.	I2C (Inter-Integrated Circuit)	41
10.1.	Descripción General del I2C	41
10.2.	Ejemplo de aplicación Pantalla SSD1306	42
10.3.	Cocket Nova implementación de I2C	44
11.	SPI (Interfaz Periférica Serial)	47
11.1.	Visión General del SPI	47
11.2.	SDCard SPI	48
11.3.	SDIO (Interfaz de Entrada/Salida Segura Digital)	50
12.	Interfaz USB	57
12.1.	HID (Dispositivo de Interfaz Humano)	57
12.2.	CDC (Clase de Dispositivo de Comunicación)	58
12.3.	MIDI (Interfaz Digital de Instrumentos Musicales)	58
12.4.	Microfono USB	58
13.	Control WS2812	61
13.1.	MicroPython y Arduino IDE	62
13.2.	Control WS2812 con SDCC	62
14.	Cómo Generar un Informe de Error	65
14.1.	Pasos para Crear un Informe de Error:	65
15.	Índices y tablas	67

El ecosistema de desarrollo de UNIT Electronics está diseñado para ofrecer el mayor soporte posible en aplicaciones específicas dentro del desarrollo tecnológico. Actualmente, la línea de productos incluye la familia DualMCU y la Cocket Nova, con la expectativa de expandirse hacia nuevas tecnologías en el futuro.

CAPÍTULO 1

MicroPython

MicroPython es una implementación ligera y eficiente del lenguaje de programación Python 3 que está optimizada para ejecutarse en microcontroladores. Está diseñado para ser utilizado en entornos restringidos, lo que lo hace adecuado para el desarrollo de sistemas embebidos. MicroPython proporciona un conjunto rico de bibliotecas y módulos que permiten a los desarrolladores interactuar con componentes de hardware y periféricos, lo que lo convierte en una opción ideal para proyectos de IoT y prototipos.

La siguiente tabla enumera las placas que son compatibles con MicroPython.

Nota: Para descargar MicroPython y obtener más información sobre cómo instalarlo en una placa de microcontrolador específica, visite el [sitio web oficial de MicroPython](#).

Placa	Descripción y Recursos
ESP32	ESP32 es una serie de microcontroladores de bajo costo con Wi-Fi y Bluetooth integrados, ideal para aplicaciones IoT. Dispone de un robusto soporte en MicroPython y documentación oficial amplia.
RP2040	El chip RP2040, utilizado en la Raspberry Pi Pico, es eficiente y compatible con MicroPython para proyectos educativos, prototipos y sistemas embebidos.
STM32	STM32 ofrece microcontroladores de alto rendimiento para aplicaciones en tiempo real, con soporte en MicroPython en varias series (por ejemplo, STM32F4 y STM32F7).
nRF52	La serie nRF52 de Nordic Semiconductor se destaca por su bajo consumo y alta eficiencia, ideal para aplicaciones BLE; su compatibilidad con MicroPython está respaldada por documentación y ejemplos prácticos.
Pyboard	La Pyboard es la placa oficial de MicroPython, diseñada específicamente para aprovechar al máximo las capacidades de este lenguaje en entornos embebidos.

1.1 Características Avanzadas de MicroPython

MicroPython es una solución ligera y poderosa para el desarrollo de sistemas embebidos, diseñada para maximizar el rendimiento en dispositivos con recursos limitados sin renunciar a la versatilidad del lenguaje Python. A continuación se detallan sus características principales:

- **REPL Interactivo:** Permite ejecutar y probar fragmentos de código en tiempo real, facilitando la depuración y la experimentación directa en el dispositivo.
- **Interfaz de Hardware Optimizada:** Incorpora bibliotecas para el manejo eficiente de pines GPIO, I2C, SPI, UART y otros periféricos, lo que simplifica la integración con sensores, actuadores y módulos de comunicación.
- **Eficiencia de Recursos:** Sus optimizaciones específicas hacen que MicroPython consuma mínimos recursos, convirtiéndolo en la opción ideal para microcontroladores y dispositivos embebidos con memoria y poder de cómputo limitados.
- **Compatibilidad con Python 3:** Ofrece la facilidad y familiaridad de Python, permitiendo la migración de proyectos y la utilización de una amplia gama de bibliotecas existentes.
- **Facilidad de Integración y Extensión:** Su ecosistema permite la incorporación de módulos externos y soporte para aplicaciones IoT, facilitando la implementación de soluciones complejas.

1.1.1 Sintaxis y Tipado en MicroPython

MicroPython mantiene la sintaxis clara y legible de Python 3, combinada con un tipado dinámico que agiliza el proceso de desarrollo. Las principales características incluyen:

Tabla 1.1: Comparativa de Características de Sintaxis y Tipado

Característica	Descripción
Sintaxis Simplificada	Conserva la legibilidad y estructura de Python 3, facilitando la escritura y el mantenimiento.
Tipado Dinámico	Permite la creación de variables sin necesidad de declarar tipos explícitos, acelerando el desarrollo.
Optimización para Hardware Limitado	Funciones adaptadas para minimizar el consumo de memoria y maximizar el rendimiento en microcontroladores.
Amplia Compatibilidad	Gran parte del ecosistema de Python es utilizable, lo que acelera la integración de herramientas y librerías adicionales.

1.1.2 Más Información y Recursos

Para profundizar en el uso de MicroPython y aprovechar al máximo sus capacidades, se recomienda explorar:

- La documentación oficial en el [sitio de MicroPython](#), que ofrece tutoriales, guías y ejemplos de aplicaciones reales.
- Comunidades y foros especializados donde desarrolladores comparten proyectos, soluciones y mejoras.
- Recursos interactivos y cursos en línea que facilitan una adopción rápida y eficiente del entorno MicroPython.

1.2 Comenzando con MicroPython

Para iniciar tus proyectos con MicroPython sigue estos pasos:

1. Descarga el firmware adecuado para tu placa desde el [sitio oficial](#).
2. Conecta tu dispositivo mediante un terminal serial (UART) para acceder al REPL, donde podrás interactuar directamente con el microcontrolador.
3. Revisa la documentación y ejemplos disponibles para crear aplicaciones embebidas, desde prototipos simples hasta complejas implementaciones IoT.

Esta versión mejorada reúne información esencial y actualizada, destacando la eficiencia, versatilidad y facilidad de uso de MicroPython para el desarrollo de sistemas embebidos.

1.3 Bibliotecas y Módulos de MicroPython

MicroPython proporciona un conjunto rico de bibliotecas y módulos que permiten a los desarrolladores trabajar con componentes de hardware y periféricos. Algunas de las bibliotecas y módulos clave disponibles en MicroPython incluyen:

- **machine:** Proporciona clases y funciones para interactuar con componentes de hardware como pines GPIO, I2C, SPI, UART y más.
- **network:** Incluye clases y funciones para trabajar con interfaces de red, como Wi-Fi y Ethernet, lo que permite aplicaciones de IoT.

1.4 IDEs y Herramientas de MicroPython

Hay varios Entornos de Desarrollo Integrados (IDEs) y herramientas disponibles para trabajar con MicroPython, tales como:

- **Thonny:** Un IDE amigable para principiantes para Python que incluye soporte para MicroPython, proporcionando características como edición de código, REPL y transferencia de archivos.
- **uPyCraft:** Un IDE ligero para el desarrollo de MicroPython que incluye características como edición de código, transferencia de archivos y comunicación serial con la placa.
- **rshell:** Una herramienta de línea de comandos para acceder y gestionar archivos en una placa de MicroPython a través de una conexión serial, lo que permite la transferencia de archivos y el acceso al REPL.

Guía de Instalación Usando la Biblioteca MIP

Nota: El soporte directo para mip en RP2040 no está disponible. Se utiliza la biblioteca *mip* para instalar la biblioteca *max1704x.py*.

- Dispositivo ESP32
- IDE Thonny
- Credenciales de Wi-Fi (SSID y Contraseña)

Siga los pasos a continuación para instalar la biblioteca *max1704x.py*:

Copie y ejecute el siguiente código en Thonny para conectar su ESP32 a una red Wi-Fi:

```
import mip
import network
import time

def connect_wifi(ssid, password):
    wlan = network.WLAN(network.STA_IF)
    wlan.active(True)
    wlan.connect(ssid, password)

    for _ in range(10):
        if wlan.isconnected():
            print('Conectado a la red Wi-Fi')
            return wlan.ifconfig()[0]
        time.sleep(1)

    print('No se pudo conectar a la red Wi-Fi')
    return None
```

(continúe en la próxima página)

(proviene de la página anterior)

```
ssid = "tu_ssid"
password = "tu_contraseña"

ip_address = connect_wifi(ssid, password)
print(ip_address)
mip.install('https://raw.githubusercontent.com/UNIT-Electronics/MAX1704X_lib/refs/heads/
↳main/Software/MicroPython/example/max1704x.py')
mip.install('https://raw.githubusercontent.com/Cesarbautista10/Libraries_compatibles_
↳with_micropython/refs/heads/main/Libs/oled.py')
mip.install('https://raw.githubusercontent.com/Cesarbautista10/Libraries_compatibles_
↳with_micropython/refs/heads/main/Libs/sdcard.py')
```

2.1 Biblioteca DualMCU

En primer lugar, debe instalar el IDE Thonny. Puede descargarlo desde el [sitio web de Thonny](#).

1. Abra **Thonny**.
2. Navegue a **Herramientas -> Administrar paquetes**.
3. Busque **dualmcu** y haga clic en **Instalar**.

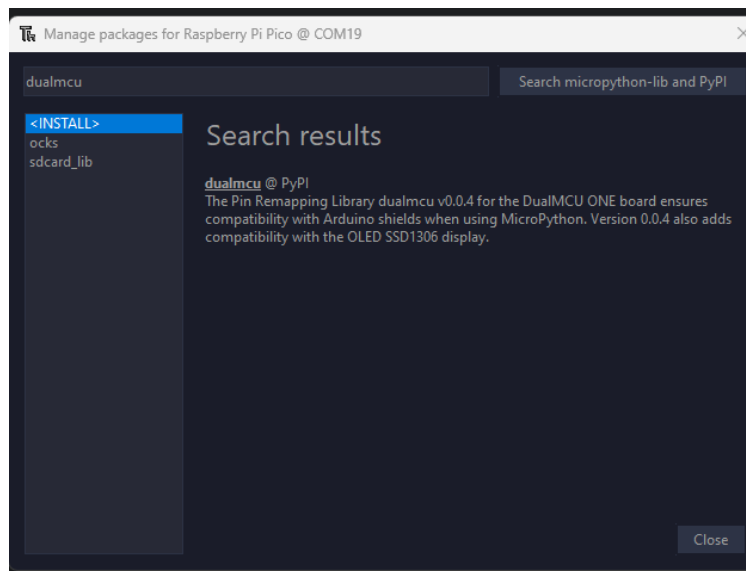


Figura 2.1: Biblioteca DualMCU

4. Biblioteca instalada correctamente.

Alternativamente, descargue la biblioteca desde [dualmcu.py](#).

La biblioteca proporciona un conjunto de herramientas para ayudar a los desarrolladores a trabajar con la placa DualMCU ONE. Las siguientes son las principales características de la biblioteca:

- **Soporte I2C:** La biblioteca ofrece soporte para el protocolo de comunicación I2C, facilitando la conexión con una amplia gama de sensores y dispositivos.
- **Compatibilidad con Shields de Arduino:** La biblioteca es compatible con Shields de Arduino, lo que permite utilizar una gran variedad de shields y accesorios con la placa DualMCU ONE.

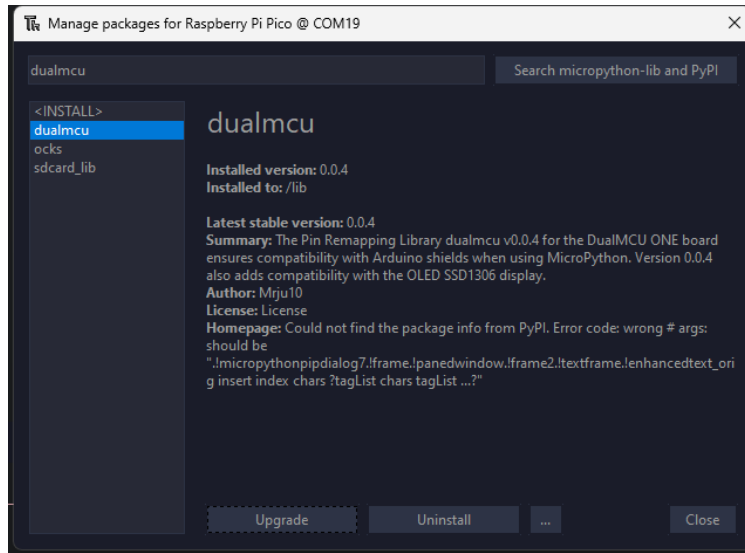


Figura 2.2: Biblioteca DualMCU instalada correctamente

- **Soporte para SDcard:** La biblioteca ofrece soporte para tarjetas SD, permitiendo a los desarrolladores leer y escribir datos en tarjetas SD de forma sencilla.

Ejemplos de uso de la biblioteca:

```
import machine
from dualmcu import *

i2c = machine.SoftI2C(scl=machine.Pin(22), sda=machine.Pin(21))

oled = SSD1306_I2C(128, 64, i2c)

oled.fill(1)
oled.show()

oled.fill(0)
oled.show()
oled.text('UNIT', 50, 10)
oled.text('ELECTRONICS', 25, 20)

oled.show()
```

- **Dualmcu** : Esta biblioteca ofrece un conjunto de herramientas para ayudar a los desarrolladores a trabajar con la placa DualMCU ONE. La biblioteca se mantiene y actualiza activamente para brindar la mejor experiencia a los desarrolladores que utilizan la placa DualMCU ONE. Para más información y actualizaciones, visite el [`repositorio de GitHub dualmcu`](#) __
- **Ocks** : Esta biblioteca proporciona soporte para el protocolo de comunicación I2C.
- **SDcard-lib** : Esta biblioteca ofrece soporte para tarjetas SD, permitiendo a los desarrolladores leer y escribir datos en tarjetas SD; todos los derechos pertenecen al autor original.

La biblioteca se mantiene y actualiza activamente para brindar la mejor experiencia a los desarrolladores que utilizan la placa DualMCU ONE. Para más información y actualizaciones, visite el [`repositorio de GitHub dualmcu`](#) __

3.1 Historia

El **Arduino Integrated Development Environment (IDE)** fue desarrollado para proporcionar una plataforma accesible y fácil de usar para programar placas Arduino y otros microcontroladores compatibles. Su primera versión se lanzó en 2005 junto con la primera placa Arduino, con el objetivo de democratizar el acceso a la programación de hardware para estudiantes, artistas y desarrolladores de todas las áreas.

A lo largo de los años, el IDE ha evolucionado, incorporando soporte para una amplia gama de microcontroladores y arquitecturas, desde los clásicos **ATmega328P** hasta plataformas avanzadas como **ESP32** y **RP2040**. Actualmente, existen dos versiones principales:

- **Arduino IDE 1.x:** Una versión clásica basada en Java, con una interfaz sencilla y un sistema de compilación estable.
- **Arduino IDE 2.x:** Una versión moderna basada en Electron, con funciones avanzadas como autocompletado, depuración en vivo y una mejor experiencia de usuario.

El ecosistema de **Arduino IDE** ha sido clave para el desarrollo de proyectos de electrónica y robótica debido a su facilidad de uso y compatibilidad con múltiples plataformas.

3.2 Características Principales

Arduino IDE se distingue por las siguientes características:

- **Interfaz Intuitiva:** Diseñada para facilitar la programación con una curva de aprendizaje baja.
- **Compatibilidad Multiplataforma:** Funciona en Windows, macOS y Linux.
- **Bibliotecas Integradas:** Permite el uso de cientos de bibliotecas para sensores, motores, comunicación inalámbrica, etc.
- **Gestor de Placas:** Soporte para agregar tarjetas adicionales como ESP32, STM32 y RP2040 mediante el **Board Manager**.

- **Compilador Simplificado:** Usa un preprocesador que oculta detalles avanzados de C++, como la declaración de prototipos de funciones.
- **Monitor Serie:** Herramienta integrada para depuración de datos en serie.

3.3 Diferencias Clave entre Arduino y un Entorno Nativo

3.3.1 Capa de Abstracción

Arduino proporciona una capa de abstracción que facilita la programación de microcontroladores mediante funciones de alto nivel:

```
pinMode(13, OUTPUT);
digitalWrite(13, HIGH);
delay(1000);
```

Los entornos nativos requieren configurar registros directamente, permitiendo un control más preciso sobre el hardware pero con mayor complejidad:

```
DDRB |= (1 << PB5); // Configura PB5 como salida
PORTB |= (1 << PB5); // Activa la salida
```

3.3.2 Compilador y Toolchain

- **Arduino** utiliza un **preprocesador** especial que maneja automáticamente detalles como la declaración de funciones.
- **Entornos nativos** como **ESP-IDF** y **Pico-SDK** utilizan compiladores como **GCC** o **Clang**, que permiten una mayor optimización del código.

3.3.3 Portabilidad y Optimización

Tabla 3.1: Comparación de Portabilidad y Optimización

Característica	Arduino IDE	Entornos Nativos
Portabilidad	Alto: el mismo código funciona en varias plataformas	Baja: optimizado para hardware específico
Rendimiento	Moderado	Alto: acceso directo al hardware
Consumo de memoria	Mayor debido a capas de abstracción	Reducido: control total del código

3.3.4 Soporte para Multitarea y RTOS

Arduino no ofrece soporte nativo para **sistemas operativos en tiempo real (RTOS)**. Sin embargo, algunos fabricantes han extendido la funcionalidad de Arduino con soporte multitarea:

- **ESP-IDF (ESP32)**: Utiliza **FreeRTOS** para manejar múltiples tareas simultáneamente.
- **Pico-SDK (RP2040)**: Permite gestionar tareas en **núcleos separados**, logrando procesamiento paralelo.

3.4 Casos de Uso

Arduino IDE es ampliamente utilizado en diversos ámbitos:

- **Educación**: Ideal para enseñanza de programación y electrónica.
- **Prototipado Rápido**: Desarrollo rápido de pruebas con sensores y actuadores.
- **IoT y Domótica**: Control de dispositivos conectados mediante Wi-Fi y Bluetooth.
- **Robótica**: Programación de robots autónomos y sistemas embebidos.

Gracias a su comunidad y ecosistema en crecimiento, **Arduino IDE** sigue siendo una herramienta fundamental para desarrolladores de hardware en todo el mundo.

Guía de Instalación de Paquetes de Unit Electronics

Esta guía proporciona instrucciones paso a paso para instalar los paquetes de soporte de placas necesarios para programar las placas de desarrollo **DualMCU-ONE/DualMCU** (RP2040 + ESP32) y **Cocket Nova CH552** utilizando el entorno Arduino IDE. Estos paquetes permiten el desarrollo en el entorno de Arduino, asegurando una integración fluida con el hardware.

4.1 Prerequisitos

Antes de continuar, asegúrate de tener instaladas las siguientes herramientas:

- **Arduino IDE** – Requerido para programar las placas.
- **Controladores USB** – Necesarios para la comunicación con las placas.
- **Paquetes de soporte de placas:**
 - **DualMCU-ONE** (ESP32 + RP2040)
 - **Cocket Nova CH552**

4.2 Instalación Rápida

Copia y pega las siguientes URLs en el campo **URLs Adicionales del Gestor de Tarjetas** en las preferencias del Arduino IDE:

```
https://raw.githubusercontent.com/UNIT-Electronics/Uelectronics-ESP32-Arduino-Package/  
↪main/package_Uelectronics_esp32_index.json  
https://raw.githubusercontent.com/UNIT-Electronics/Uelectronics-RP2040-Arduino-Package/  
↪main/package_Uelectronics_rp2040_index.json  
https://raw.githubusercontent.com/UNIT-Electronics/Uelectronics-CH552-Arduino-Package/  
↪refs/heads/develop/package_duino_mcs51_index.json
```

Luego, busca las placas **Unit Electronics** en el **Gestor de Tarjetas** e instala todos los paquetes necesarios.

Si prefieres una instalación manual, sigue los pasos detallados a continuación.

4.3 1. Instalación del Paquete de Placa DualMCU-ONE

Paso 1: Instalar el Paquete ESP32

1. Abre **Arduino IDE**.
2. Ve a **Archivo > Preferencias**.
3. En el campo **URLs Adicionales del Gestor de Tarjetas**, ingresa la siguiente URL:

```
https://raw.githubusercontent.com/UNIT-Electronics/Uelectronics-ESP32-Arduino-  
Package/main/package_Uelectronics_esp32_index.json
```

4. Haz clic en **OK** para guardar las preferencias.
5. Ve a **Herramientas > Placa > Gestor de Tarjetas**.
6. Busca **DualMCU**.
7. Haz clic en **Instalar**.
8. Una vez instalado, selecciona **DualMCU** en el menú **Placas**.

Paso 2: Instalar el Paquete RP2040

1. Abre **Arduino IDE**.
2. Ve a **Archivo > Preferencias**.
3. En el campo **URLs Adicionales del Gestor de Tarjetas**, ingresa la siguiente URL:

```
https://raw.githubusercontent.com/UNIT-Electronics/Uelectronics-RP2040-Arduino-  
Package/main/package_Uelectronics_rp2040_index.json
```

4. Haz clic en **OK** para guardar las preferencias.
5. Ve a **Herramientas > Placa > Gestor de Tarjetas**.
6. Busca **RP2040**.
7. Haz clic en **Instalar**.
8. Una vez instalado, selecciona **RP2040** en el menú **Placas**.

4.4 2. Instalación del Paquete de Placa Cocket Nova CH552

Para programar la placa **Cocket Nova CH552** utilizando Arduino IDE, sigue estos pasos:

1. Abre **Arduino IDE**.
2. Ve a **Archivo > Preferencias**.
3. En el campo **URLs Adicionales del Gestor de Tarjetas**, ingresa la siguiente URL:

```
https://raw.githubusercontent.com/UNIT-Electronics/Uelectronics-CH552-Arduino-  
Package/refs/heads/develop/package_duino_mcs51_index.json
```

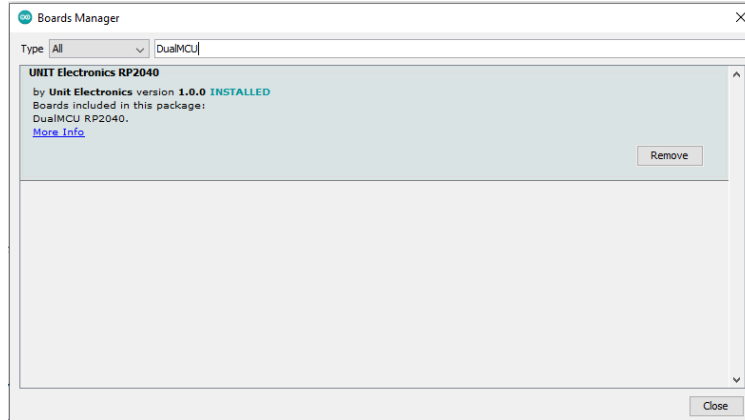


Figura 4.1: Ejemplo de instalación en el Gestor de Tarjetas.

4. Haz clic en **OK** para guardar las preferencias.
5. Ve a **Herramientas > Placa > Gestor de Tarjetas**.
6. Busca **Cocket Nova**.
7. Haz clic en **Instalar**.
8. Una vez instalado, selecciona **Cocket Nova** en el menú **Placas**.

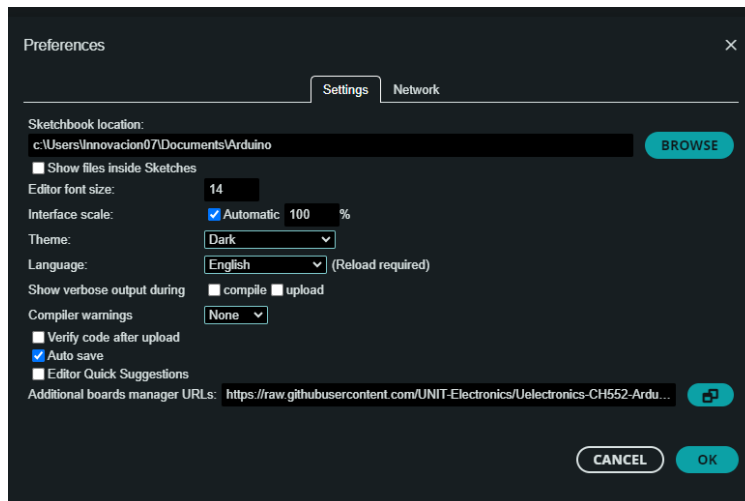


Figura 4.2: Ejemplo de instalación en el Gestor de Tarjetas.

Truco: Has instalado correctamente los paquetes necesarios para programar las placas de desarrollo **DualMCU-ONE** (ESP32 + RP2040) y **Cocket Nova CH552** en el Arduino IDE. ¡Ahora estás listo para comenzar a desarrollar tus proyectos!

Para documentación adicional e ideas de proyectos, visita [UNIT Electronics](https://uelectronics.com/).

Conector JST SH 1.0mm 4 pines

El conector JST SH 1.0mm 4 pines es un conector que se utiliza para conectar las placas **DualMCU**, **DualMCU ONE** y **Cocket Nova** a dispositivos como sensores, actuadores y otros periféricos. El conector tiene un paso de 1.0mm y se usa comúnmente en dispositivos electrónicos pequeños.

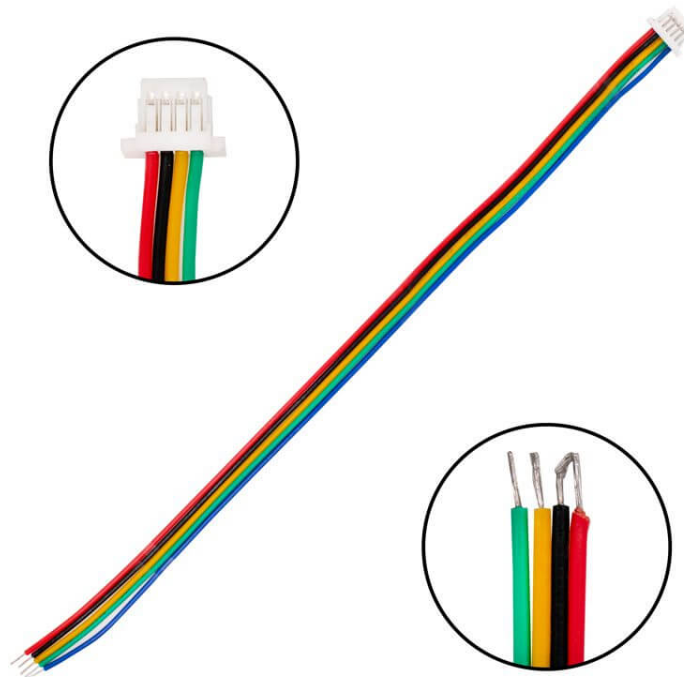


Figura 5.1: JST SH 1.0mm 4 pines

Para conectar el conector JST SH 1.0mm 4 pines a la placa DualMCU ONE, siga los pasos a continuación:

1. **Identificar el conector:** El conector JST SH 1.0mm 4 pines tiene un paso de 1.0mm y 4 pines.

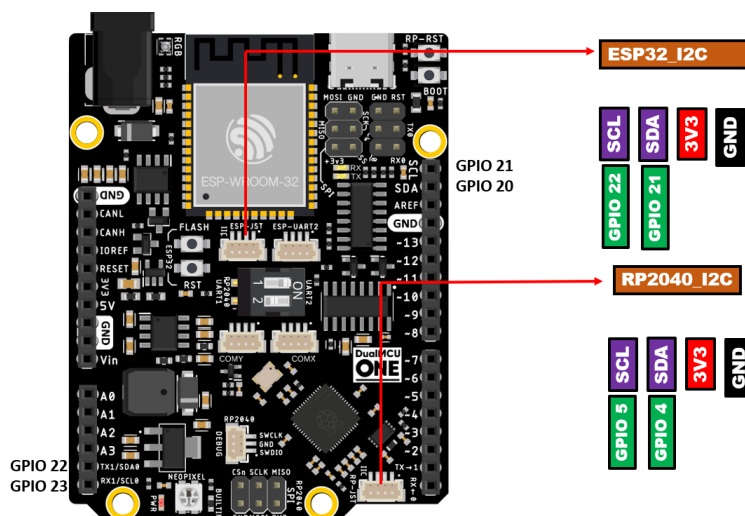


Figura 5.2: JST SH 1.0mm 4 pines (ejemplo para comunicación I2C)

2. **Conectar el conector:** Alinee el conector con los pines en la placa DualMCU ONE y empuje suavemente el conector sobre los pines.

Advertencia: A veces los colores del conector no corresponden a los pines. Tenga cuidado al conectar el conector a la placa.

3. **Verificar la conexión:** Después de conectar el conector JST SH 1.0mm 4 pines a la placa DualMCU ONE, verifique la conexión comprobando los pines en la placa.



Figura 5.3: JST SH 1.0mm 4 pines conectado

Nota: El conector JST SH 1.0mm 4 pines es compatible con la placa desarrollada Cocket Nova.

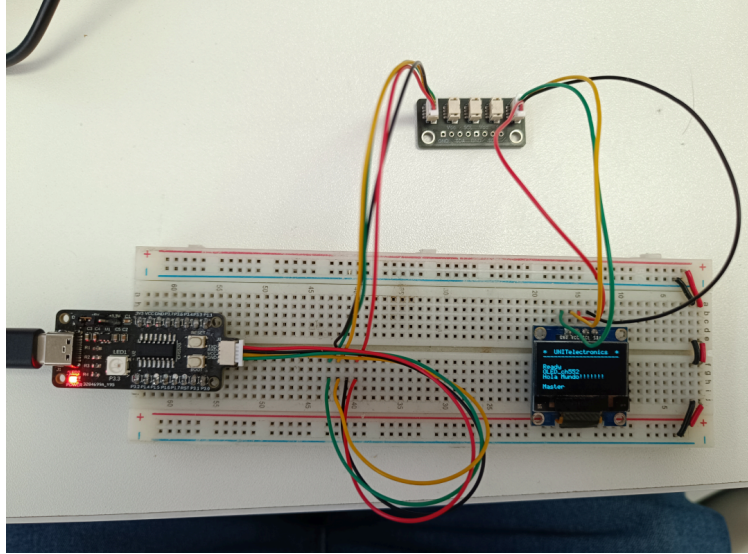


Figura 5.4: OLED a Cocket Nova

5.1 Ejemplo de integración del conector JST SH 1.0mm 4 pines

Este ejemplo demuestra cómo integrar el Cargador Boost LiPo UNIT y el Monitor I2C con un ESP32 y mostrar el estado de la batería en una pantalla OLED.

Para más detalles del ejemplo, visite el siguiente enlace: [Ejemplo de integración](#)

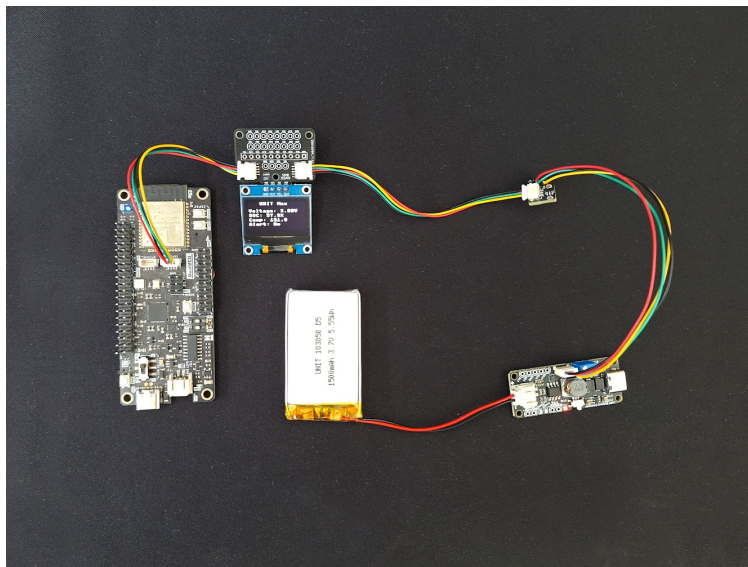


Figura 5.5: Ejemplo de integración deL conector JST a la placa DualMCU

Salidas digitales

Las salidas digitales son una forma de interactuar con el mundo exterior. En la mayoría de los microcontroladores, las salidas digitales se utilizan para encender o apagar LEDs, activar relés, controlar motores y más.

Truco: Open-drain y Open-collector

Algunos microcontroladores tienen salidas de drenaje abierto (open-drain) o colector abierto (open-collector). Estas salidas son útiles para la conexión de dispositivos de alta corriente o para la comunicación bidireccional.

- **Open-drain:** La salida puede conectarse a tierra (GND) pero no a VCC.
 - **Open-collector:** La salida puede conectarse a VCC pero no a tierra (GND).
-

Advertencia: MicroPython no se encuentra disponible para la placa de desarrollo Cocket Nova su ejemplo es solo para SDCC.

6.1 Parpadeo (blink)

Un parpadeo de LED es un proyecto común para comenzar con microcontroladores. Lo que no te dicen es la equivalencia de un parpadeo en diferentes plataformas. Para Arduino IDE, MicroPython o SDCC puede diferir en la cantidad de líneas de código, pero el resultado es el mismo: un LED que parpadea.

Truco: Con frecuencia, las tarjetas de desarrollo tienen un LED integrado en un pin específico, como el pin 13 en Arduino Uno o el pin 25 en Raspberry Pi Pico.

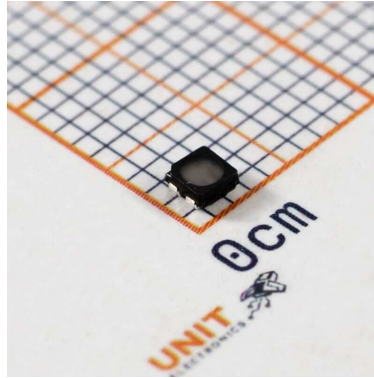


Figura 6.1: RGB_LED

6.1.1 MicroPython y Arduino IDE

Nota: En el siguiente ejemplo, se utiliza el pin 25 para el LED en la placa de desarrollo DualMCU RP2040. Modifica el pin según la placa de desarrollo que estés utilizando.

MicroPython

```
from machine import Pin
import time
led = Pin(25, Pin.OUT)
while True:
    led.value(1)
    time.sleep(0.5)
    led.value(0)
    time.sleep(0.5)
```

C++

```
#define LED_BUILTIN 25

void setup() {
    pinMode(LED_BUILTIN, OUTPUT);
}

void loop() {
    digitalWrite(LED_BUILTIN, HIGH);
    delay(500);
    digitalWrite(LED_BUILTIN, LOW);
    delay(500);
}
```

6.1.2 Arduino IDE y SDCC

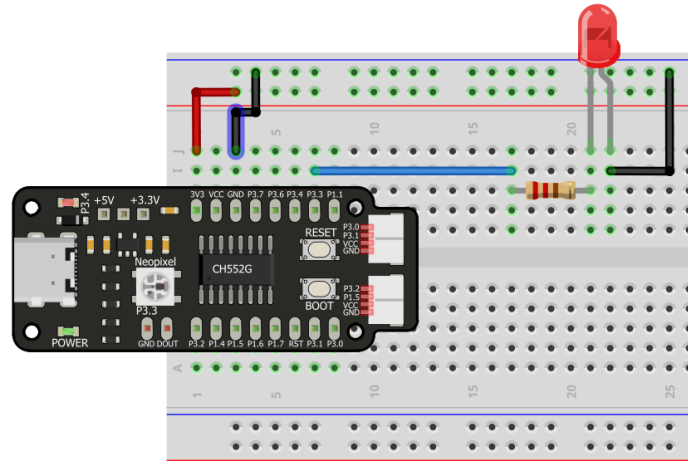


Figura 6.2: LEDs

C++

```
#define LED_BUILTIN 34

void setup() {
  pinMode(LED_BUILTIN, OUTPUT);
}

void loop() {
  digitalWrite(LED_BUILTIN, HIGH);
  delay(500);
  digitalWrite(LED_BUILTIN, LOW);
  delay(500);
}
```

SDCC

```
#include "src/system.h"
#include "src/gpio.h"
#include "src/delay.h"

#define PIN_LED P34

void main(void)
{
    CLK_config();
    DLY_ms(5);

    PIN_output(PIN_LED);
    while (1)
    {
        PIN_toggle(PIN_LED);
        DLY_ms(500);
    }
}
```

(continúe en la próxima página)

(proviene de la página anterior)

```
}  
}
```

Modulación por ancho de pulso (PWM)

La modulación por ancho de pulso (PWM) es una técnica utilizada para controlar la cantidad de energía entregada a un dispositivo. En los microcontroladores, el PWM se utiliza para controlar la velocidad de los motores, el brillo de los LEDs y más.

Advertencia: El soporte de ubicación para salidas PWM depende de la placa de desarrollo. Revisar la documentación de la placa para conocer los pines PWM disponibles.

7.1 Implementación

7.1.1 MicroPython y Arduino IDE

MicroPython

```
from machine import Pin, PWM
import time
pwm = PWM(Pin(25))
pwm.freq(1000)
while True:
    for duty_cycle in range(1024):
        pwm.duty(duty_cycle)
        time.sleep(0.01)
```

C++

```
void setup() {
    pinMode(9, OUTPUT);
    analogWrite(9, 128);
}
```

(continúe en la próxima página)

(proviene de la página anterior)

```
void loop() {  
    for (int i = 0; i <= 255; i++) {  
        analogWrite(9, i);  
        delay(10);  
    }  
}
```

7.1.2 Arduino IDE y SDCC

SDCC

```
#include <stdio.h>  
#include "src/config.h"  
#include "src/system.h"  
#include "src/gpio.h"  
#include "src/delay.h"  
#include "src/pwm.h"  
  
#define MIN_COUNTER 10  
#define MAX_COUNTER 254  
#define STEP_SIZE 10  
  
void change_pwm(int hex_value)  
{  
    PWM_write(PIN_PWM, hex_value);  
}  
  
void main(void)  
{  
    CLK_config();  
    DLY_ms(5);  
    PWM_set_freq(1);  
    PIN_output(PIN_PWM);  
    PWM_start(PIN_PWM);  
    PWM_write(PIN_PWM, 0);  
    while (1)  
    {  
        for (int i = MIN_COUNTER; i < MAX_COUNTER; i+=STEP_SIZE)  
        {  
            change_pwm(i);  
            DLY_ms(20);  
        }  
        for (int i = MAX_COUNTER; i > MIN_COUNTER; i-=STEP_SIZE)  
        {  
            change_pwm(i);  
            DLY_ms(20);  
        }  
    }  
}
```

C++


```
#define led 34

int brightness = 0;
int fadeAmount = 5;

void setup() {
  pinMode(led, OUTPUT);
}

void loop() {
  analogWrite(led, brightness);
  brightness = brightness + fadeAmount;
  if (brightness <= 0 || brightness >= 255) {
    fadeAmount = -fadeAmount;
  }
  delay(30);
}
```

7.2 Aplicaciones

7.2.1 Control de servomotores - MicroPython RP2040

Los servomotores son dispositivos que se utilizan para controlar la posición de un objeto. Se utilizan en aplicaciones como robots, drones, juguetes y más.

Requieren de una señal PWM para controlar la posición del eje del motor. La mayoría de los servomotores aceptan una señal PWM con una frecuencia de 50 Hz y un ciclo de trabajo de 0.5 ms a 2.5 ms.

MicroPython

```
import machine
import utime

servo_pin = machine.Pin(0)
pwm_servo = machine.PWM(servo_pin)
pwm_servo.freq(50)

def set_servo_angle(angle):
    duty_cycle = int(1024 + (angle / 180) * 3072)
    pwm_servo.duty_u16(duty_cycle)

try:
    while True:
        for angle in range(0, 181, 10):
            set_servo_angle(angle)
            utime.sleep(0.1)
        for angle in range(180, -1, -10):
            set_servo_angle(angle)
            utime.sleep(0.1)
except KeyboardInterrupt:
    pwm_servo.deinit()
    print("\nPWM detenido. Recursos liberados.")
```

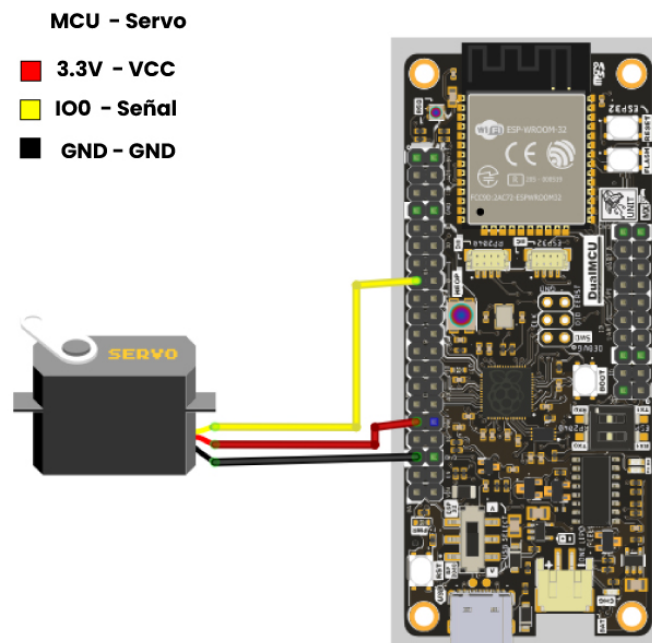


Figura 7.1: Diagrama de conexión del servomotor

C++

```
#define SERVO_PIN 0

void setup() {
    pinMode(SERVO_PIN, OUTPUT);
}

void loop() {
    for (int i = 40; i <= 115; i++) {
        analogWrite(SERVO_PIN, i);
        delay(500);
    }
}
```

Entradas digitales

Las entradas digitales son una forma de interactuar con el mundo exterior. En la mayoría de los microcontroladores, las entradas digitales se utilizan para leer el estado de un botón, un sensor digital, un interruptor y más.

8.1 Pull-up y Pull-down

La mayoría de los microcontroladores tienen resistencias pull-up y pull-down internas. Estas resistencias se utilizan para mantener un valor lógico alto o bajo en una entrada digital cuando no se aplica una señal externa.

- **Pull-up:** La resistencia pull-up conecta la entrada a VCC (nivel alto).
- **Pull-down:** La resistencia pull-down conecta la entrada a tierra (nivel bajo).

Estas resistencias pueden activarse o desactivarse mediante software. En algunos microcontroladores, como el ESP32, las resistencias pull-up y pull-down se pueden configurar con un valor de resistencia específico.

También es posible utilizar resistencias externas para pull-up y pull-down. Esto es útil cuando se necesita un valor de resistencia específico o cuando las resistencias internas no son suficientes.

Advertencia: MicroPython no se encuentra disponible para la placa de desarrollo Cocket Nova su ejemplo es solo para SDCC.

8.2 Lectura de Entradas

La lectura de una entrada digital en un microcontrolador es un proceso sencillo. La entrada puede estar en uno de dos estados: alto (HIGH) o bajo (LOW). En la mayoría de los microcontroladores, el estado alto corresponde a un valor lógico de 1 y el estado bajo a un valor lógico de 0.

Nota: En el siguiente ejemplo, se utiliza el pin 26 para la entrada digital en la placa de desarrollo DualMCU RP2040. Modifica el pin según la placa de desarrollo que estés utilizando.

MicroPython

```
from machine import Pin
import time

# Configuración de la entrada digital
button = Pin(26, Pin.IN, Pin.PULL_UP) # Inicializar pin 26 para entrada con resistencia_
↳pull-up

while True:
    if button.value() == 0: # Si el botón está presionado
        print("Botón presionado")
    else:
        print("Botón no presionado")
    time.sleep(0.1)
```

C++

```
#define BUTTON_PIN 26

void setup() {
    pinMode(BUTTON_PIN, INPUT_PULLUP); // Inicializar pin 26 para entrada con_
↳resistencia pull-up
}

void loop() {
    if (digitalRead(BUTTON_PIN) == LOW) { // Si el botón está presionado
        Serial.println("Botón presionado");
    } else {
        Serial.println("Botón no presionado");
    }
    delay(100);
}
```

8.3 Arduino IDE y SDCC

C++

```
#include <Serial.h>

void setup() {
  // No need to init USBSerial
  pinMode(33, INPUT);
  pinMode(34, OUTPUT);
}

void loop() {
  // Leer el valor del botón en una variable
  int sensorVal = digitalRead(11);
  // Imprimir el valor del botón en el monitor serial
  USBSerial_println(sensorVal);
  if (sensorVal == HIGH) {
    digitalWrite(33, LOW);
  } else {
    digitalWrite(33, HIGH);
  }

  delay(10);
}
```

SDCC

```
#include "src/system.h"
#include "src/gpio.h"
#include "src/delay.h"

#define PIN_LED P34
#define PIN_BUTTON P33

void main(void)
{
  CLK_config();
  DLY_ms(5);
  PIN_input(PIN_BUTTON);
  PIN_output(PIN_LED);
  while (1)
  {
    if (PIN_read(PIN_BUTTON)){
      PIN_high(PIN_LED);
    }
    else{
      PIN_low(PIN_LED);
    }
  }
}
```

Conversión de Analógico a Digital

9.1 Definición de ADC

La conversión de analógico a digital (ADC) es un proceso que convierte señales analógicas en valores digitales. Los microcontroladores utilizan ADC para leer señales analógicas de sensores y otros dispositivos.

Advertencia: El voltaje de referencia del ADC varía según el microcontrolador. Consulta la hoja de datos del microcontrolador para obtener información específica.

9.1.1 Cuantificación y Codificación de Señales Analógicas

Las señales analógicas son continuas y pueden tomar cualquier valor dentro de un rango dado. En cambio, las señales digitales son discretas y solo pueden adoptar valores específicos. La conversión de una señal analógica a digital implica dos pasos: cuantificación y codificación.

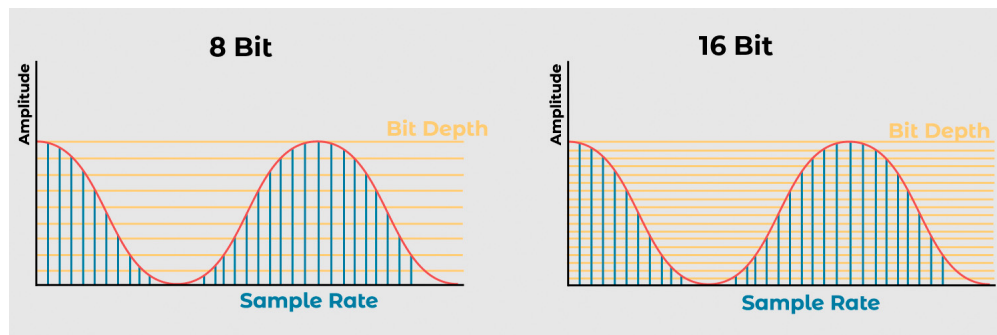


Figura 9.1: Conversión de Analógico a Digital

Tabla 9.1: Ejemplos de Codificación y Cuantificación

Resolución	Niveles de Cuantificación	Código Digital
8 bits	256	0x00 a 0xFF
12 bits	4,096	0x000 a 0xFFF
16 bits	65,536	0x0000 a 0xFFFF

Cuantificación

Divide la señal analógica en niveles discretos. El número de niveles determina la resolución del ADC.

Nota: La resolución de un ADC se mide en bits y se calcula como 2^n , donde n es el número de bits.

Tabla 9.2: Resoluciones de ADC

Resolución	Niveles de Cuantificación	Descripción
8 bits	256	Un ADC de 8 bits tiene 256 niveles de cuantificación, lo que significa que puede representar la señal analógica con 256 valores diferentes.
12 bits	4,096	Un ADC de 12 bits tiene 4,096 niveles de cuantificación, lo que permite representar la señal analógica con 4,096 valores distintos.
16 bits	65,536	Un ADC de 16 bits tiene 65,536 niveles de cuantificación, permitiendo representar la señal analógica con 65,536 valores distintos.

Codificación

Asigna un código digital a cada nivel de cuantificación. Este código digital representa el valor de la señal analógica en dicho nivel.

9.1.2 Equivalencia de lectura de ADC en diferentes alternativas

MicroPython

```
adc_value = adc.read() # Leer el valor del ADC
```

C++

```
voltage_write = analogRead(ADC0);
```

SDCC

```
int data = ADC_read(); // Leer ADC (0 - 255, 8 bits)
```

9.2 Código de Ejemplo

Advertencia: MicroPython no se encuentra disponible para la placa de desarrollo Cocket Nova su ejemplo es solo para SDCC.

A continuación, se muestra un ejemplo de código para leer continuamente un valor ADC e imprimirlo:

9.2.1 MicroPython y Arduino IDE

Nota: El siguiente código está diseñado para funcionar con el microcontrolador RP2040 en la placa de desarrollo DualMCU.

MicroPython

```
import machine
import time

# Configuración del ADC
A0 = machine.Pin(26, machine.Pin.IN) # Inicializar pin A0 para entrada
adc = machine.ADC(A0)               # Crear objeto ADC

# Lectura continua
while True:
    adc_value = adc.read_u16()        # Leer el valor del ADC
    print(f"Lectura ADC: {adc_value:.2f}") # Imprimir el valor
    time.sleep(1)                   # Retraso de 1 segundo
```

C++

```
// El potenciómetro está conectado al GPIO 26 (ADC0 analógico)
const int potPin = 26;

// Variable para almacenar el valor del potenciómetro
int potValue = 0;

void setup() {
    Serial.begin(115200);
    analogReadResolution(12);
    delay(1000);
}

void loop() {
    // Leer el valor del potenciómetro
    potValue = analogRead(potPin);
    Serial.println(potValue);
    delay(500);
}
```

9.3 Arduino IDE y SDCC

C++

```
#define LED_BUILTIN 34

int sensorPin = 11;
int ledPin = LED_BUILTIN;
int sensorValue = 0;

void setup() {
    pinMode(ledPin, OUTPUT);
    pinMode(sensorPin, INPUT);
}

void loop() {
    sensorValue = analogRead(sensorPin);
    digitalWrite(ledPin, HIGH);
    delay(sensorValue);
    digitalWrite(ledPin, LOW);
    delay(sensorValue);
}
```

SDCC

```
#include "src/system.h"
#include "src/gpio.h"
#include "src/delay.h"

#define PIN_ADC P11

void main(void)
{
    CLK_config();
    DLY_ms(5);

    ADC_input(PIN_ADC);
    ADC_enable();

    while (1)
    {
        int data = ADC_read(); // Leer valor ADC (0 - 255, 8 bits)
    }
}
```

I2C (Inter-Integrated Circuit)

10.1 Descripción General del I2C

I2C (Inter-Integrated Circuit o Inter-IC) es un bus de comunicación serial síncrono, multi-maestro, multi-esclavo, de conmutación de paquetes y referencia única. Se utiliza comúnmente para conectar periféricos de baja velocidad a procesadores y microcontroladores. La gran mayoría de las placas de desarrollo de UNIT ELECTRONICS, como DualMCU, DualMCU ONE y Cocket Nova, ofrecen capacidades de comunicación I2C, lo que te permite interconectar una amplia gama de dispositivos I2C. A pesar de que la Cocket Nova no cuenta con I2C nativo, se implementa bajo una técnica llamada bit-banging.

Bit-banging es una técnica de programación en la que se manipulan directamente los pines de un microcontrolador para implementar un protocolo de comunicación. En el caso de I2C, se utilizan dos pines, SDA (Serial Data) y SCL (Serial Clock), para la comunicación entre dispositivos.

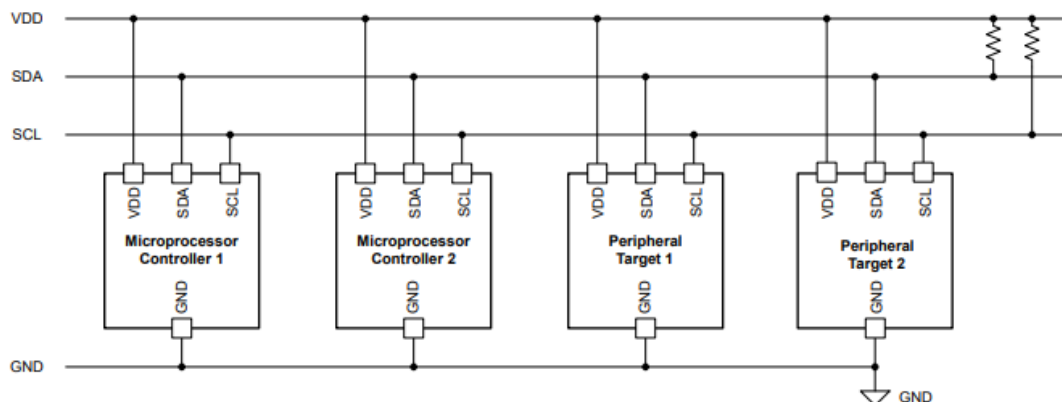


Figura 10.1: Pines I2C Imagen obtenida de [Application Note A Basic Guide to I2C](#)

Nota: Las tarjetas de desarrollo de UNIT ELECTRONICS son compatibles con [Conector JST](#)

10.2 Ejemplo de aplicación Pantalla SSD1306



Figura 10.2: Pantalla SSD1306

La pantalla OLED monocromática de 128x64 píxeles equipada con un controlador SSD1306 se conecta mediante un conector JST de 1.25mm de 4 pines. La siguiente tabla proporciona los detalles de conexión para la pantalla.

Tabla 10.1: Asignación de Pines de la Pantalla SSD1306

Pin	Conexión
1	GND
2	VCC
3	SDA
4	SCL

10.2.1 MicroPython y Arduino IDE

MicroPython

```
import machine
from dualmcu import *

i2c = machine.SoftI2C( scl=machine.Pin(22), sda=machine.Pin(21))

oled = SSD1306_I2C(128, 64, i2c)

oled.fill(1)
oled.show()

oled.fill(0)
```

(continúe en la próxima página)

(proviene de la página anterior)

```
oled.show()
oled.text('UNIT', 50, 10)
oled.text('ELECTRONICS', 25, 20)

oled.show()
```

Arduino

```
#include <Wire.h>
#include <Adafruit_GFX.h>
#include <Adafruit_SSD1306.h>

#define OLED_RESET    -1
#define SCREEN_WIDTH   128
#define SCREEN_HEIGHT  64
#define SDA_PIN        4
#define SCL_PIN        5

Adafruit_SSD1306 display(SCREEN_WIDTH, SCREEN_HEIGHT, &Wire, OLED_RESET);

void setup() {
  Serial.begin(9600);
  Wire.setSDA(4);
  Wire.setSCL(5);
  Wire.begin();
  if(!display.begin(SSD1306_SWITCHCAPVCC, 0x3C)) {
    Serial.println(F("Error en la inicialización de la pantalla"));
    for(;;);
  }
  display.clearDisplay();
  display.setTextSize(1);
  display.setTextColor(SSD1306_WHITE);
  display.setCursor(0,0);
  display.println(F("UNIT ELECTRONICS!"));
  display.display();
  delay(4000);
}

void loop() {
  display.clearDisplay();
  display.setCursor(0, 10);
  display.setTextSize(2);
  display.print(F("Contador: "));
  display.println(millis()/1000);
  display.display();
  delay(500);
}
```

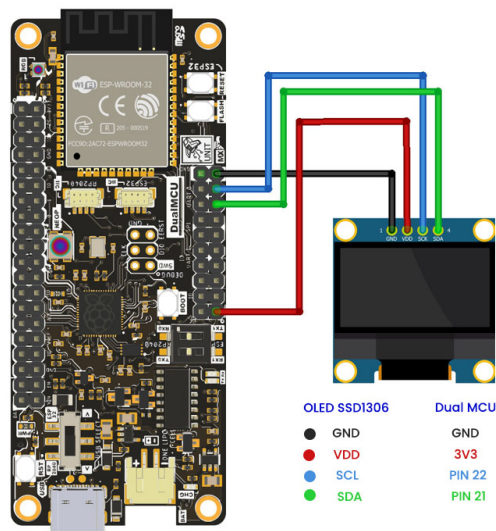


Figura 10.3: Diagrama de Conexión de la Pantalla SSD1306 DualMCU

10.3 Cocket Nova implementación de I2C

```
#include "src/config.h"
#include "src/system.h"
#include "src/gpio.h"
#include "src/delay.h"
#include "src/oled.h"

void main(void) {
    CLK_config();
    DLY_ms(5);

    OLED_init();

    OLED_print("*  UNITElectronics  *");
    OLED_print("-----\n");
    OLED_print("Ready\n");
    while(1) {

    }
}
```

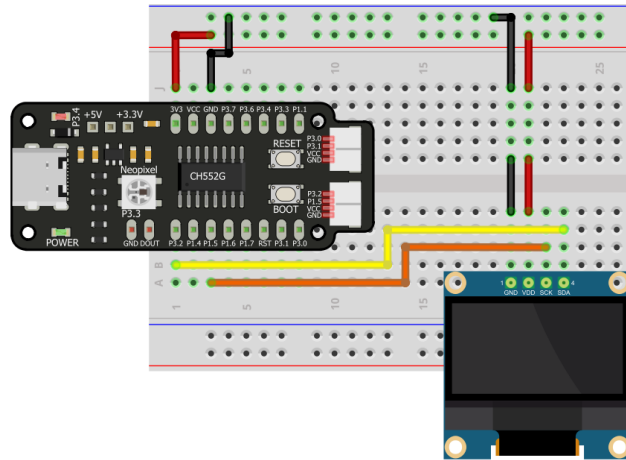



Figura 10.4: Pantalla OLED Cocket Nova

SPI (Interfaz Periférica Serial)

Advertencia: El soporte para la tarjeta de desarrollo Cocket Nova (CH552) se encuentra en desarrollo. Por favor, mantente atento a futuras actualizaciones.

11.1 Visión General del SPI

SPI (Interfaz Periférica Serial) es un bus de comunicación síncrono, full-duplex y maestro-esclavo. Se utiliza comúnmente para conectar microcontroladores a periféricos como sensores, pantallas y dispositivos de memoria. La placa de desarrollo DualMCU ONE ofrece capacidades de comunicación SPI, lo que te permite interconectar una amplia gama de dispositivos SPI.

A continuación, se muestra la tabla de asignación de pines para las conexiones SPI en la DualMCU ONE, detallando las conexiones GPIO correspondientes para los microcontroladores ESP32 y RP2040.

Tabla 11.1: Asignación de Pines SPI

PIN	GPIO ESP32	GPIO RP2040
SCK	18	18
MISO	19	16
MOSI	23	19
SS	5	17

11.2 SDCard SPI

Advertencia: Asegúrate de que la Micro SD contenga datos. Se recomienda guardar múltiples archivos de antemano para facilitar su uso.

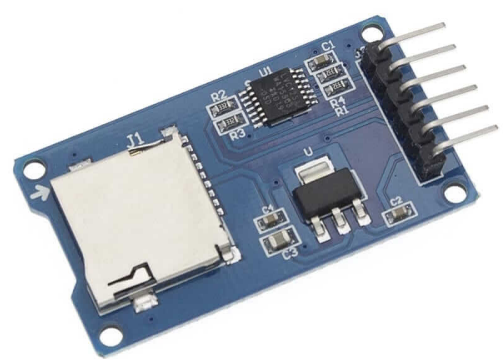
11.2.1 Biblioteca (MicroPython)

La biblioteca *dualmcu.py* para MicroPython en ESP32 y RP2040 es compatible con la lectura y escritura en la Micro SD. La biblioteca proporciona una interfaz sencilla para leer y escribir archivos en la tarjeta SD. La biblioteca está disponible en PyPi y se puede instalar mediante el IDE Thonny.

11.2.2 VSPI y HSPI

La diferencia entre VSPI y HSPI radica en la velocidad de transferencia de datos. VSPI es más lento que HSPI, pero es más fácil de configurar. HSPI, por otro lado, es más rápido pero requiere una configuración más detallada.

Interfaz VSPI



Descripciones

- SCK (Reloj Serial)
- SS (Selección del Esclavo)

```
import machine, os
from dualmcu import *

SCK_PIN = 18
MOSI_PIN = 23
MISO_PIN = 19
CS_PIN = 5

spi = machine.SPI(1, baudrate=1000000, polarity=0, phase=0, sck=machine.Pin(SCK_PIN),
↳ mosi=machine.Pin(MOSI_PIN), miso=machine.Pin(MISO_PIN))
spi.init()
sd = SDCard(spi, machine.Pin(CS_PIN))
os.mount(sd, '/sd')
os.listdir('/')

print("archivos ...")
print(os.listdir("/sd"))
```

Interfaz HSPI

Esta tabla detalla las conexiones entre la tarjeta SD y el microcontrolador ESP32.

Tabla 11.3: Conexiones HSPI

Tarjeta SD	ESP32	PIN
D2		
D3	SS (Selección del Esclavo)	15
CMD	MOSI	13
VSS	GND	
VDD	3.3V	
CLK	SCK (Reloj Serial)	14
VSS	GND	
D0	MISO	12
D1		

Para la prueba, utilizaremos un ESP32 WROOM-32E y una tarjeta SanDisk Micros Ultra con una capacidad de 32 GB.

```
import machine
import os
from dualmcu import *

# Inicializa la interfaz SPI para la tarjeta SD
spi = machine.SPI(2, baudrate=10000000, polarity=0, phase=0, sck=machine.Pin(14),
↳ mosi=machine.Pin(13), miso=machine.Pin(12))

# Inicializa la tarjeta SD
```

(continúe en la próxima página)

(proviene de la página anterior)

```
sd = SDCard(spi, machine.Pin(15))

# Monta el sistema de archivos
vfs = os.VfsFat(sd)
os.mount(vfs, "/sd")

# Lista los archivos en la raíz de la tarjeta SD
print("Archivos en la raíz de la tarjeta SD:")
print(os.listdir("/sd"))

os.umount("/sd")
```

11.3 SDIO (Interfaz de Entrada/Salida Segura Digital)

SDIO (Secure Digital Input/Output) es una interfaz de comunicación de alta velocidad que permite la transferencia de datos entre un microcontrolador y una tarjeta SD. La placa de desarrollo DualMCU ONE ofrece soporte para la interfaz SDIO, lo que te permite leer y escribir datos en una tarjeta SD de forma rápida y eficiente.

La interfaz SDIO es una interfaz de comunicación de alta velocidad que permite la transferencia de datos entre un microcontrolador y una tarjeta SD. La placa de desarrollo DualMCU ONE ofrece soporte para la interfaz SDIO, lo que te permite leer y escribir datos en una tarjeta SD de forma rápida y eficiente.

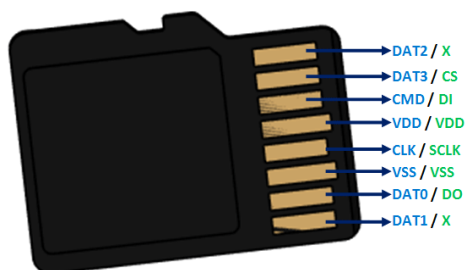


Figura 11.2: Pinout de la Micro SD

Esta tabla detalla las conexiones entre la tarjeta SD y el microcontrolador ESP32.

Tabla 11.4: Conexiones SDIO

Nombre del Pin	Pines Correspondientes en Modo SPI	Número GPIO (Slot 1)	Número GPIO (Slot 2)
CLK	SCLK	6	14
CMD	MOSI	11	15
DAT0	MISO	7	2
DAT1	Interrupción	8	4
DAT2	Sin Conexión (pullup)	9	12
DAT3	CS	10	13

11.3.1 Ejemplo de aplicación

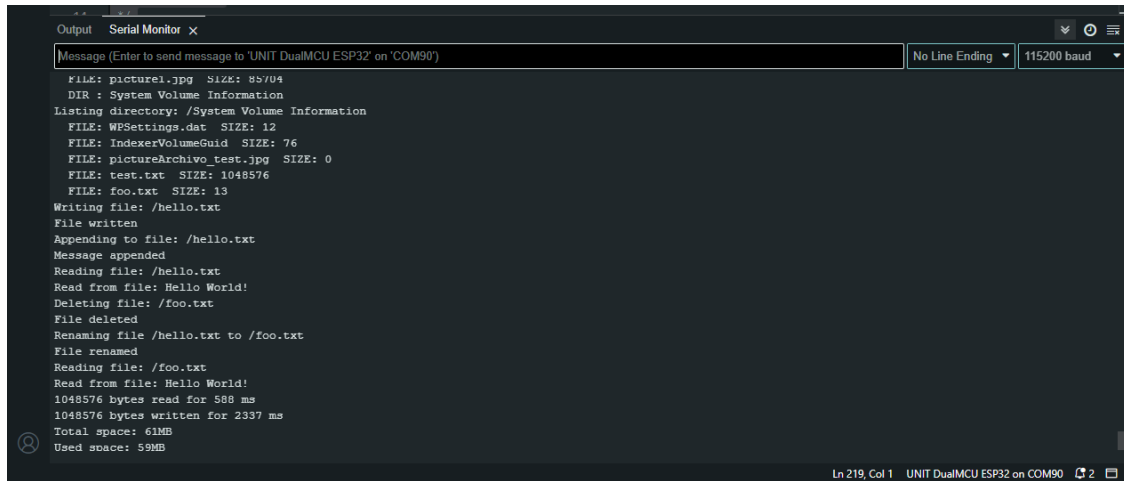


Figura 11.3: Lector de Micro SD

```

/* Sketch for testing the ESP32 HSPI interface on the DualMCU ONE.
 * Connect the SD card to the following pins:
 *
 * SD Card | ESP32
 * D2      12
 * D3      13
 * CMD     15
 * VSS     GND
 * VDD     3.3V
 * CLK     14
 * VSS     GND
 * D0      2  (add 1K pull up after flashing)
 * D1      4
 */

#include "FS.h"
#include "SD_MMC.h"

void listDir(fs::FS &fs, const char * dirname, uint8_t levels){
  Serial.printf("Listing directory: %s\n", dirname);

  File root = fs.open(dirname);
  if(!root){
    Serial.println("Failed to open directory");
    return;
  }
  if(!root.isDirectory()){
    Serial.println("Not a directory");
    return;
  }

  File file = root.openNextFile();
  while(file){
  
```

(continúe en la próxima página)

(proviene de la página anterior)

```
        if(file.isDirectory()){
            Serial.print("  DIR : ");
            Serial.println(file.name());
            if(levels){
                listDir(fs, file.path(), levels -1);
            }
        } else {
            Serial.print("  FILE: ");
            Serial.print(file.name());
            Serial.print("  SIZE: ");
            Serial.println(file.size());
        }
        file = root.openNextFile();
    }
}

void createDir(fs::FS &fs, const char * path){
    Serial.printf("Creating Dir: %s\n", path);
    if(fs.mkdir(path)){
        Serial.println("Dir created");
    } else {
        Serial.println("mkdir failed");
    }
}

void removeDir(fs::FS &fs, const char * path){
    Serial.printf("Removing Dir: %s\n", path);
    if(fs.rmdir(path)){
        Serial.println("Dir removed");
    } else {
        Serial.println("rmdir failed");
    }
}

void readFile(fs::FS &fs, const char * path){
    Serial.printf("Reading file: %s\n", path);

    File file = fs.open(path);
    if(!file){
        Serial.println("Failed to open file for reading");
        return;
    }

    Serial.print("Read from file: ");
    while(file.available()){
        Serial.write(file.read());
    }
}

void writeFile(fs::FS &fs, const char * path, const char * message){
    Serial.printf("Writing file: %s\n", path);
```

(continúe en la próxima página)

(proviene de la página anterior)

```

File file = fs.open(path, FILE_WRITE);
if(!file){
    Serial.println("Failed to open file for writing");
    return;
}
if(file.print(message)){
    Serial.println("File written");
} else {
    Serial.println("Write failed");
}
}

void appendFile(fs::FS &fs, const char * path, const char * message){
    Serial.printf("Appending to file: %s\n", path);

    File file = fs.open(path, FILE_APPEND);
    if(!file){
        Serial.println("Failed to open file for appending");
        return;
    }
    if(file.print(message)){
        Serial.println("Message appended");
    } else {
        Serial.println("Append failed");
    }
}

void renameFile(fs::FS &fs, const char * path1, const char * path2){
    Serial.printf("Renaming file %s to %s\n", path1, path2);
    if (fs.rename(path1, path2)) {
        Serial.println("File renamed");
    } else {
        Serial.println("Rename failed");
    }
}

void deleteFile(fs::FS &fs, const char * path){
    Serial.printf("Deleting file: %s\n", path);
    if(fs.remove(path)){
        Serial.println("File deleted");
    } else {
        Serial.println("Delete failed");
    }
}

void testFileIO(fs::FS &fs, const char * path){
    File file = fs.open(path);
    static uint8_t buf[512];
    size_t len = 0;
    uint32_t start = millis();
    uint32_t end = start;
    if(file){

```

(continúe en la próxima página)

(proviene de la página anterior)

```

    len = file.size();
    size_t flen = len;
    start = millis();
    while(len){
        size_t toRead = len;
        if(toRead > 512){
            toRead = 512;
        }
        file.read(buf, toRead);
        len -= toRead;
    }
    end = millis() - start;
    Serial.printf("%u bytes read for %u ms\n", flen, end);
    file.close();
} else {
    Serial.println("Failed to open file for reading");
}

file = fs.open(path, FILE_WRITE);
if(!file){
    Serial.println("Failed to open file for writing");
    return;
}

size_t i;
start = millis();
for(i=0; i<2048; i++){
    file.write(buf, 512);
}
end = millis() - start;
Serial.printf("%u bytes written for %u ms\n", 2048 * 512, end);
file.close();
}

void setup(){
    Serial.begin(115200);
    if(!SD_MMC.begin()){
        Serial.println("Card Mount Failed");
        return;
    }
    uint8_t cardType = SD_MMC.cardType();

    if(cardType == CARD_NONE){
        Serial.println("No SD_MMC card attached");
        return;
    }

    Serial.print("SD_MMC Card Type: ");
    if(cardType == CARD_MMC){
        Serial.println("MMC");
    } else if(cardType == CARD_SD){

```

(continúe en la próxima página)

(proviene de la página anterior)

```
    Serial.println("SDSC");
} else if(cardType == CARD_SDHC){
    Serial.println("SDHC");
} else {
    Serial.println("UNKNOWN");
}

uint64_t cardSize = SD_MMC.cardSize() / (1024 * 1024);
Serial.printf("SD_MMC Card Size: %lluMB\n", cardSize);

listDir(SD_MMC, "/", 0);
createDir(SD_MMC, "/mydir");
listDir(SD_MMC, "/", 0);
removeDir(SD_MMC, "/mydir");
listDir(SD_MMC, "/", 2);
writeFile(SD_MMC, "/hello.txt", "Hello ");
appendFile(SD_MMC, "/hello.txt", "World!\n");
readFile(SD_MMC, "/hello.txt");
deleteFile(SD_MMC, "/foo.txt");
renameFile(SD_MMC, "/hello.txt", "/foo.txt");
readFile(SD_MMC, "/foo.txt");
testFileIO(SD_MMC, "/test.txt");
Serial.printf("Total space: %lluMB\n", SD_MMC.totalBytes() / (1024 * 1024));
Serial.printf("Used space: %lluMB\n", SD_MMC.usedBytes() / (1024 * 1024));
}

void loop(){

}
```


La interfaz USB es un protocolo de comunicación que permite la conexión de dispositivos electrónicos a una computadora. En el caso de los microcontroladores, la interfaz USB permite la comunicación con una computadora para la transferencia de datos, actualización de firmware, depuración, etc.

12.1 HID (Dispositivo de Interfaz Humano)

HID (Human Interface Device) es un protocolo de comunicación USB que permite a los dispositivos electrónicos interactuar con un usuario. Los dispositivos HID incluyen teclados, ratones, joysticks, gamepads, etc.

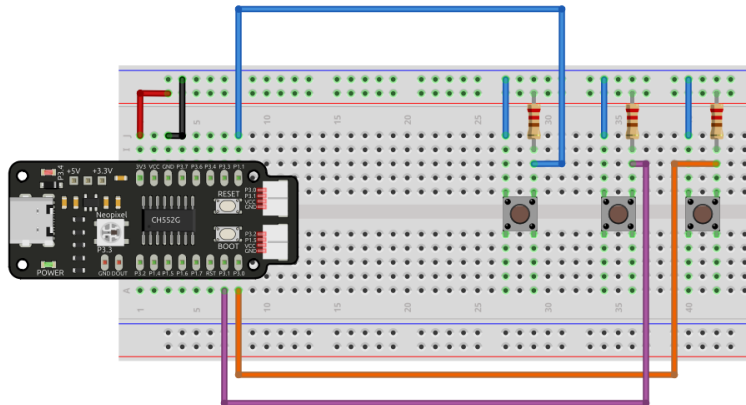


Figura 12.1: Ejemplo de Dispositivo HID

12.2 CDC (Clase de Dispositivo de Comunicación)

CDC (Communication Device Class) es una clase de dispositivos USB que permite la comunicación entre un dispositivo y una computadora. Los dispositivos CDC incluyen módems, adaptadores de red, etc.

12.3 MIDI (Interfaz Digital de Instrumentos Musicales)

MIDI (Musical Instrument Digital Interface) es un protocolo de comunicación que permite a los dispositivos electrónicos comunicarse entre sí para la creación, edición y reproducción de música. Los dispositivos MIDI incluyen teclados, sintetizadores, controladores, etc.

12.4 Micrófono USB



Figura 12.2: Micrófono USB DualMCU

Este archivo transforma el DualMCU en un micrófono USB de alto rendimiento utilizando el microcontrolador RP2040. Para utilizar esta funcionalidad, conecta un micrófono MEMS PDM (Pulse Density Modulation), como:

- **MP34DT06J**
- **UNIT PDM MEMS Microphone MP34DT05**

Esta funcionalidad es ideal para videoconferencias o aplicaciones de audio en general, proporcionando un rendimiento de sonido de alta calidad.

12.4.1 Conexión de un micrófono PDM

Para conectar un **micrófono PDM UNIT MP34DT05TR-A** o un **módulo de micrófono PDM de Adafruit** al RP2040 en la placa DualMCU, sigue estos pasos:

- 1. Asegúrate de tener el hardware necesario: un módulo de micrófono PDM y la placa DualMCU.
- 2. Ubica los pines GPIO12 y GPIO13 en la placa DualMCU [(Diagrama de pines)](<https://github.com/UNIT-Electronics/DualMCU/blob/main/Hardware/Resources/EU0002-DUALMCU%20V3.1.2.jpg>) y conecta el micrófono de la siguiente manera:

Tabla 12.1: Conexión entre DualMCU y PDM-MIC

DualMCU	PDM-MIC
3.3V	3.3V
GND	GND
GPIO12	Señal SCL
GPIO13	Señal DAT

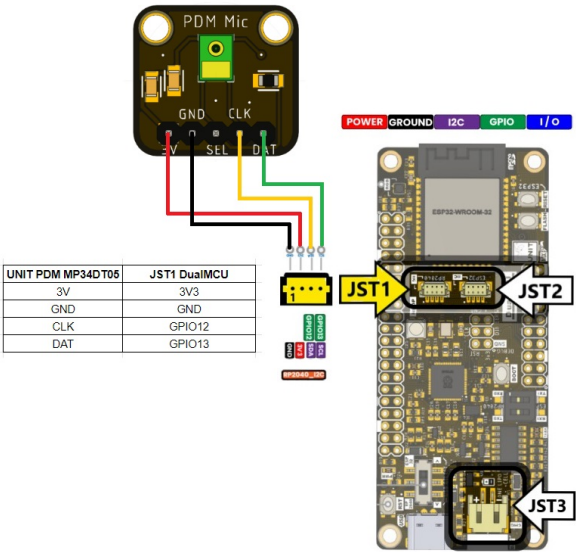


Figura 12.3: Micrófono USB DualMCU

- 3. Enciende la placa DualMCU y el módulo de micrófono.
- 4. Entra en modo BOOT en el RP2040 y arrastra y suelta el archivo *usb_microphone.uf2* en la placa DualMCU.

Ejemplo Completo en [UNIT-PDM-MEMS-Microphone-Breakout-Guide-UF2](#)

CAPÍTULO 13

Control WS2812

El led WS2812 es un led RGB que se puede controlar con un solo pin de datos. Es muy popular en proyectos de iluminación y decoración. En este tutorial, aprenderás cómo controlar un led WS2812 con MicroPython y Arduino.

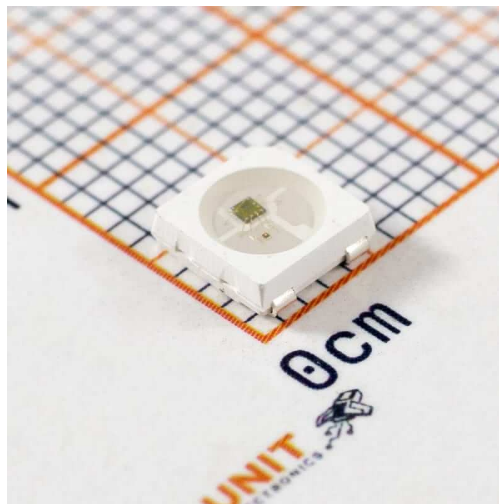


Figura 13.1: Tira LED WS2812

13.1 MicroPython y Arduino IDE

MicroPython

```
from machine import Pin
from neopixel import NeoPixel
np = NeoPixel(Pin(24), 1)
np[0] = (255, 128, 0)

np.write()
```

C++

```
#include <Adafruit_NeoPixel.h>
#define PIN 24
#define NUMPIXELS 1
Adafruit_NeoPixel pixels = Adafruit_NeoPixel(NUMPIXELS, PIN, NEO_GRB + NEO_KHZ800);
pixels.setPixelColor(0, pixels.Color(255, 128, 0));
pixels.show();
```

Truco: para obtener más información sobre la biblioteca NeoPixel, consulta la [Documentación de la Biblioteca NeoPixel](#).

13.2 Control WS2812 con SDCC

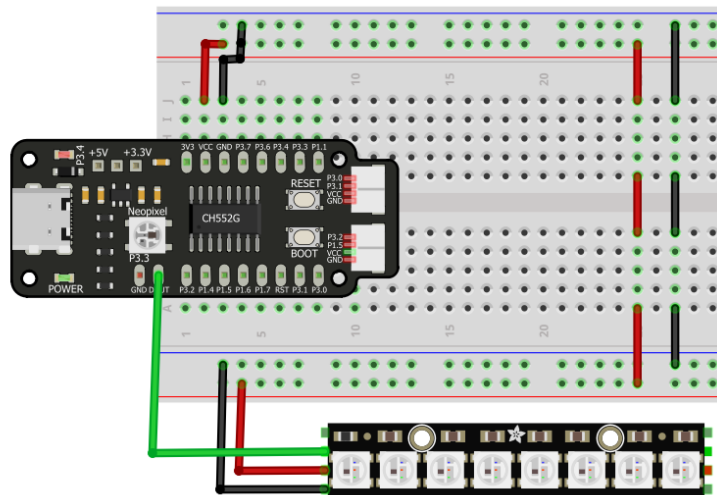


Figura 13.2: Tira LED WS2812

SDCC

```
#include "src/config.h"
#include "src/system.h"
#include "src/delay.h"
```

(continúe en la próxima página)

(proviene de la página anterior)

```
#include "src/neo.h"
#include <stdlib.h>

#define delay 100
#define NeoPixel 2
#define level 100

void randomColorSequence(void) {
    for(int j=0; j<NeoPixel; j++){
        uint8_t red = rand() % level;
        uint8_t green = rand() % level;
        uint8_t blue = rand() % level;
        uint8_t num = rand() % NeoPixel;

        for(int i=0; i<num; i++){
            NEO_writeColor(0, 0, 0);
        }
        NEO_writeColor(red, green, blue);
        DLY_ms(delay);
        NEO_writeColor(0, 0, 0);
    }

    for(int l=0; l<9; l++){
        NEO_writeColor(0, 0, 0);
    }
}

void main(void) {
    NEO_init();
    CLK_config();
    DLY_ms(delay);

    while (1) {
        randomColorSequence();
        DLY_ms(10);
    }
}
```

Arduino-IDE

Cómo Generar un Informe de Error

Esta guía explica cómo generar un informe de error utilizando repositorios de GitHub.

14.1 Pasos para Crear un Informe de Error:

1. **Acceder al Repositorio de GitHub** Navega al repositorio de GitHub donde se aloja el proyecto.
2. **Abrir la Pestaña de Issues** Haz clic en la pestaña «Issues» ubicada en el menú del repositorio.
3. **Crear un Nuevo Issue**
 - Haz clic en el botón «New Issue».
 - Proporciona un título claro y conciso para el issue.
 - **Añade una descripción detallada, incluyendo información relevante como:**
 - Pasos para reproducir el error.
 - Resultados esperados y reales.
 - Cualquier registro, captura de pantalla o archivo relacionado.
4. **Enviar el Issue** Una vez que el formulario esté completo, haz clic en el botón «Submit».

El equipo de desarrollo o los mantenedores revisarán el issue y tomarán las medidas apropiadas para abordarlo.

CAPÍTULO 15

Índices y tablas

- genindex
- modindex
- search