



Programowanie mikrokontrolerów w MicroPython na przykładzie Raspberry Pi Pico

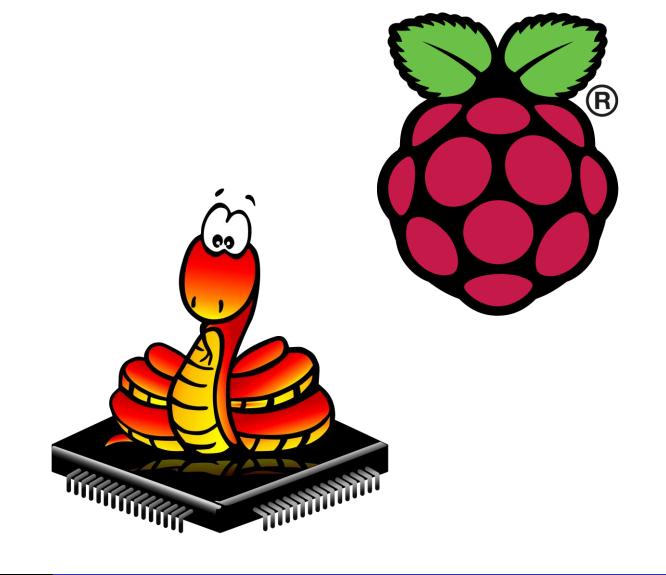
Filip Marciniak

Politechnika Poznańska

2022

Plan prezentacji

- 1. Minikomputery Raspberry Pi
- 2. Budowa Raspberry Pi Pico
- 3. MicroPython
- 4. Programowanie Pico
- 5. Proste programy w MicroPython
- 6. Moduły
- 7. Komunikacja zdalna
- 8. Podsumowanie



Minikomputery Raspberry Pi



Raspberry Pi 4



Raspberry Pi Zero



Raspberry Pi 3



Raspberry Pi Pico

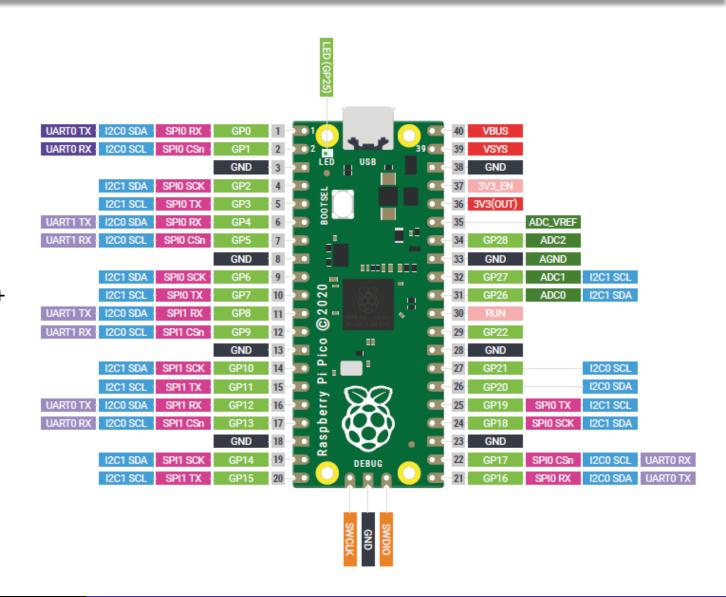
Dlaczego Raspberry Pi Pico?

Raspberry Pi Pico wyposażony jest w:

- 1. Autorski mikrokontroler RP2040
- 264kB pamięci SRAM oraz 2 MB pamięci Flash (układ zewnętrzny)
- 3. 26 pinów GPIO, które pracują z napięciem 3.3V
- 4. SPI, I2C, UART, ADC, PWM.

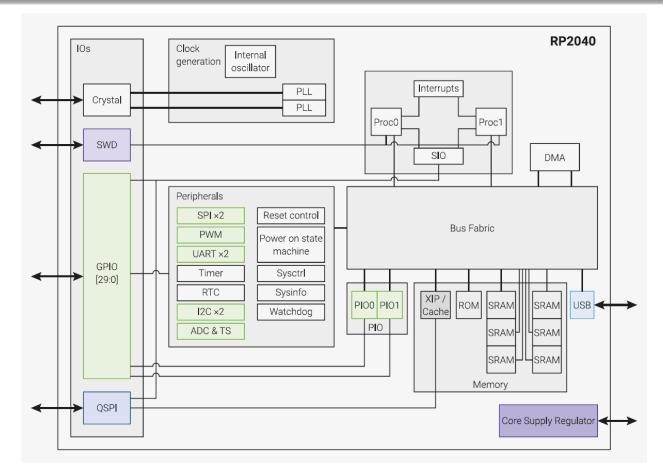
Raspberry Pi Pico programowane jest w języku C/C++ oraz MicroPython poprzez łącze microUSB.

Zasilanie Raspberry Pi Pico odbywa się przy użyciu złącza microUSB przy zasilaniu napięciem 5V.



Mikrokontroler Raspberry Pi Pico

Figure 2. A system overview of the RP2040 chip





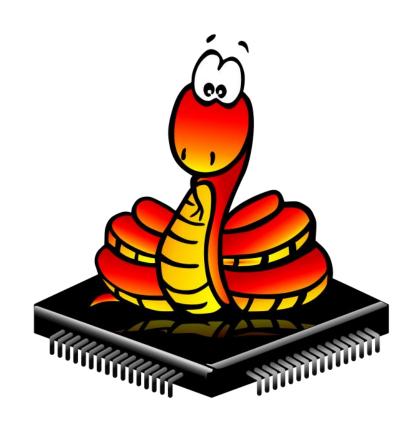
Dwurdzeniowy procesor RP2040 jest oparty na 32-bitowym ARM Cortex M0+ o taktowaniu 133MHz.

MicroPython

MicroPython to wydajna i odchudzona implementacja Pythona przygotowana dla mikrokontrolerów. Zawiera ona niewielki podzbiór bibliotek, które dostępne sa standardowym Pythonie 3. Dzięki temu nie obciąża mikrokontrolera oraz nie zajmuje wiele pamięci.



MicroPython



MicroPython został opracowany z myślą o jak największym podobieństwie do Pythona. Dzięki temu znajomość Pythona gwarantuje umiejętność posługiwania się MicroPythonem.

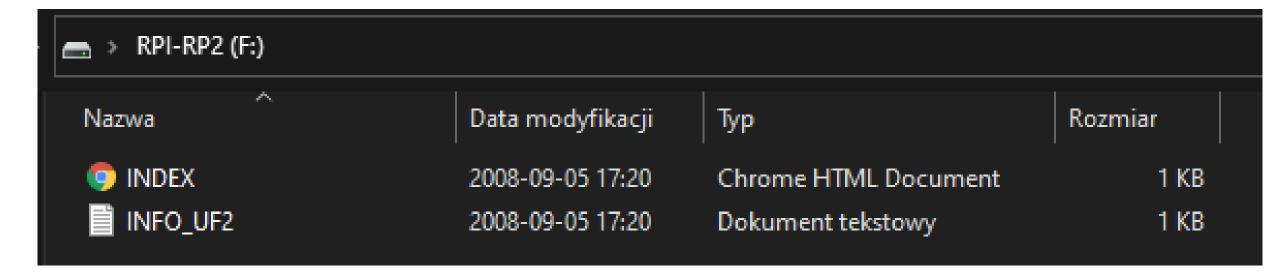
Programowanie Raspberry Pi Pico

- 1. Przytrzymanie przycisku BOOTSEL i podłączenie płytki do komputera.
- Zwolnienie przyciskuBOOTSEL po 3 sekundach.



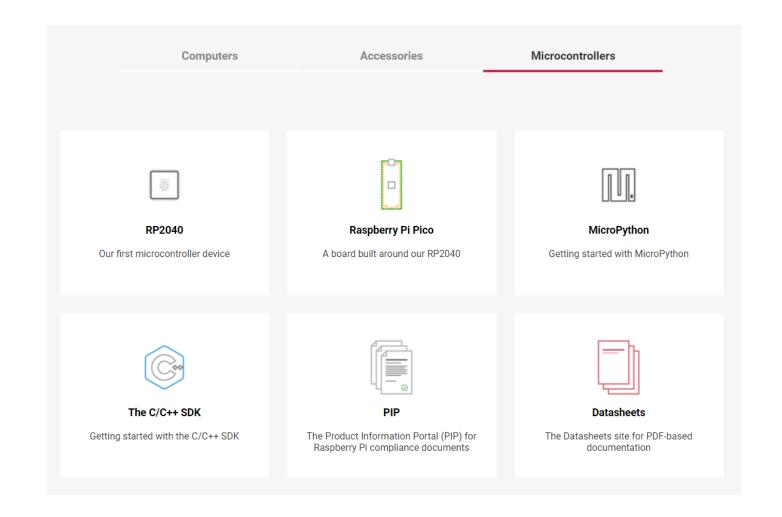
Programowanie Raspberry Pi Pico

- 3. Raspberry Pi Pico zostanie wykryte jako urządzenie pamięci masowej RPI-RP2.
- 4. Otworzenie pliku INDEX i pobranie pliku UF2.

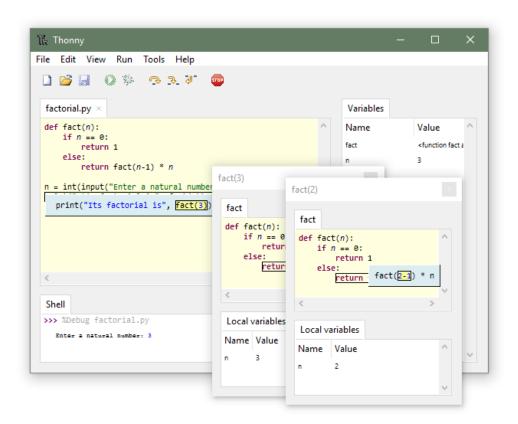


Programowanie Raspberry Pi Pico

- 5. Wgranie pliku UF2 na wolumin RPI-RP2.
- 6. Raspberry uruchomi się ponownie.
- 7. Dostęp do MicroPython możliwy poprzez port USB.



Środowisko do pracy z MicroPython



Thonny IDE

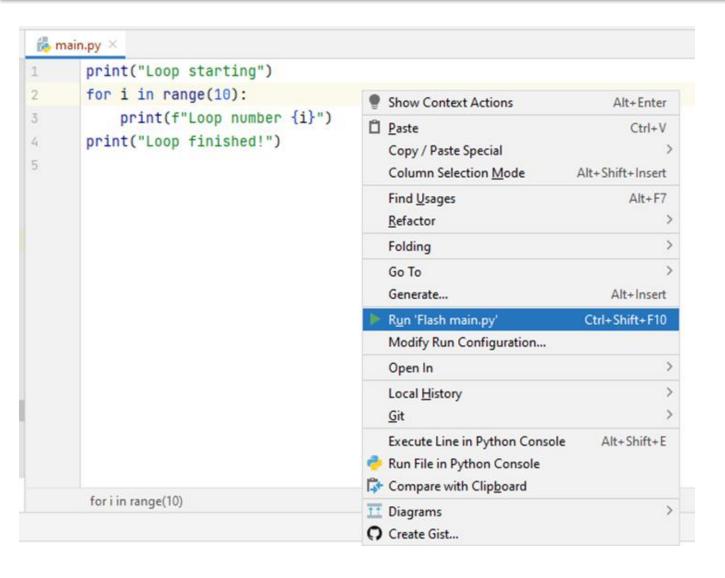
```
View Navigate Code Refactor Run Tools VCS Window Help RaspberryPico - oled_i2c.py
                                                                                    # Flash main.py ▼ ▶ # G G ▼ ■ Q # D
                           👸 hcsr04.py × 👸 Temp_LCD_Demo.py × 👸 UDP.py × 👸 TCP_Client.py × 👸 oled_i2c.py
                          class OLED_2inch23(framebuf.FrameBuffer):
                               def __init__(self):
> environmentSenso
> Image fritzing_sketches
                                     self.width = 128
> IIII led
                                    self.height = 32

✓ ■ oled_display

    🧓 oled_i2c.py
     💑 oled_spi.py
                                    self.rst = Pin(RST, Pin.OUT)
> mwifi_module
                  14
  illah hcsr04.py
  main.pv
                  15
                                    self.i2c = I2C(1, scl=Pin(7), sda=Pin(6), freq=100000)
  abidots.pv
  is wifi_handler.py
                                    print(self.i2c.scan())
  🚜 ws2812b.py
                                    self.temp = bytearray(2)
Ill External Libraries
Scratches and Consoles
                  18
                                    self.buffer = bytearray(self.height * self.width // 8)
                                    super().__init__(self.buffer, self.width, self.height, framebuf.MONO_\
                  19
                                    self.init_display()
                                    self.white = 0xffff
                                    self.black = 0x0000
                  25
                               def write_cmd(self, cmd):
                                    self.temp[0] = 0x00 # Co=1, D/C#=0
                                    self.temp[1] = cmd
                                    self.i2c.writeto(0x3c. self.temp)
                                                                                        7:1 CRLF UTF-8 4 spaces Python 3.8 (RaspberryPico) 🦫 🏤
```

JetBrains PyCharm

Przykład nr 1 w MicroPython



```
MicroPython v1.17 on 2021-09-02; Raspberry Pi Pico with RP2040
Type "help()" for more information.
>>>
MPY: soft reboot
Loop starting
Loop number 0
Loop number 1
Loop number 2
Loop number 3
Loop number 4
Loop number 5
Loop number 6
Loop number 7
Loop number 8
Loop number 9
Loop finished!
```

Przykład nr 2 w MicroPython

```
import utime
      print("Loop starting")
      time_1 = utime.time()
      while True:
          if (utime.time() - time_1) > 5:
              break
          else:
               print(f"Time: {utime.time()}")
 8
 9
          utime.sleep(1)
      print("Loop finished!")
10
```

```
MicroPython v1.17 on 2021-09-02; Raspberry Pi Pico with RP2040 Type "help()" for more information.

>>>
MPY: soft reboot
Loop starting
Time: 1609459451
Time: 1609459452
Time: 1609459453
Time: 1609459454
Time: 1609459455
Time: 1609459456
Loop finished!
```

Blink – dioda wewnętrzna

Program "Blink" pozwalający na mruganie diodą wewnętrzną.

Elementy potrzebne do zbudowania układu:

Raspberry Pi Pico

```
import machine
import utime

led_internal = machine.Pin(25, machine.Pin.OUT)

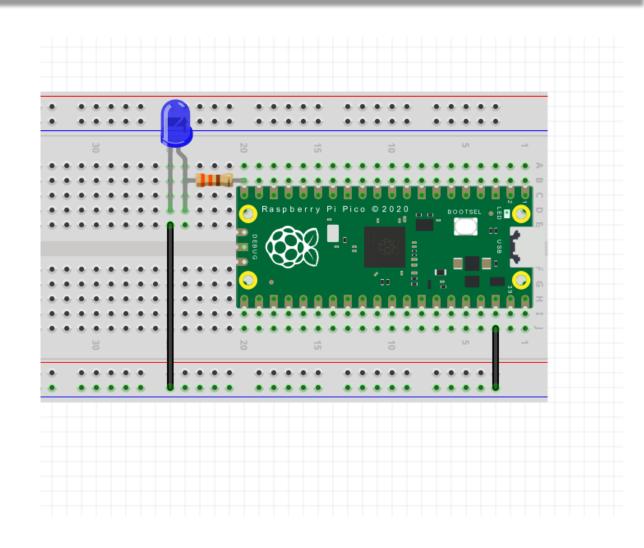
while True:
    led_internal.toggle()
    utime.sleep_ms(200)
```

Przykład Blink – dioda zewnętrzna

Program "Blink" pozwalający na mruganie diodą.

Elementy potrzebne do zbudowania układu:

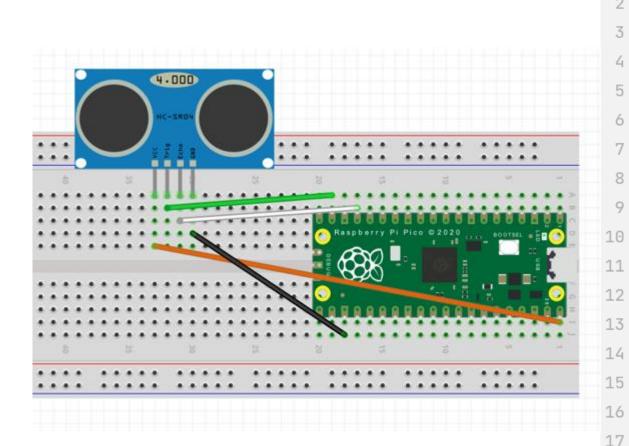
- Raspberry Pi Pico
- Płytka stykowa
- Rezystor 330 Ω
- Dioda świecąca
- 2 przewody M-M



Blink – dioda zewnętrzna – kod programu

```
import machine
import utime
led_external = machine.Pin(15, machine.Pin.OUT)
while True:
    led_external.toggle()
    utime.sleep_ms(200)
```

Czujnik odległości



```
from machine import Pin
import utime
trigger = Pin(14, Pin.OUT)
echo = Pin(13, Pin.IN)
while True:
   trigger.low()
    utime.sleep_us(5)
    trigger.high()
    utime.sleep_us(5)
   trigger.low()
    while echo.value() == 0:
        signal_off = utime.ticks_us()
    while echo.value() == 1:
        signal_on = utime.ticks_us()
    distance = ((signal_on - signal_off) * 0.0343) / 2
    print(f"The distance from object is {distance}cm")
```

Filip Marciniak 17

18

19

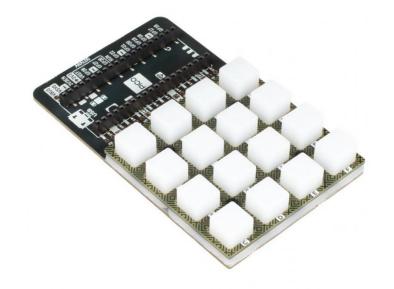
Czujnik odległości – rezultat programu

```
MicroPython v1.17 on 2021-09-02; Raspberry Pi Pico with RP2040
Type "help()" for more information.
>>>
MPY: soft reboot
The distance from object is 5.1107cm
The distance from object is 5.2136cm
The distance from object is 5.5223cm
The distance from object is 9.8784cm
The distance from object is 9.89555cm
The distance from object is 9.55255cm
The distance from object is 12.5538cm
The distance from object is 12.5538cm
The distance from object is 12.53665cm
The distance from object is 15.5722cm
The distance from object is 16.24105cm
The distance from object is 17.23575cm
The distance from object is 16.5669cm
The distance from object is 12.91395cm
The distance from object is 11.91925cm
```

Rozszerzenia oraz nakładki

Budowanie projektów z Pico jest łatwe dzięki zaprojektowanym specjalnie modułom dostępnym na rynku. Są to wyświetlacze, czujniki środowiskowe, klawiatury czy nawet moduły do komunikacji zdalnej.







Wyświetlacz OLED

Wyświetlacz OLED o rozmiarze 2.23" firmy Waveshare został wyposażony w 4-przewodową komunikację SPI oraz interfejs I2C (do wyboru).

Wyświetlacz jest rozdzielczości 128x32 i wyświetla 2 różne kolory – czarny albo biały.





Montaż wyświetlacza na Raspberry Pi Pico

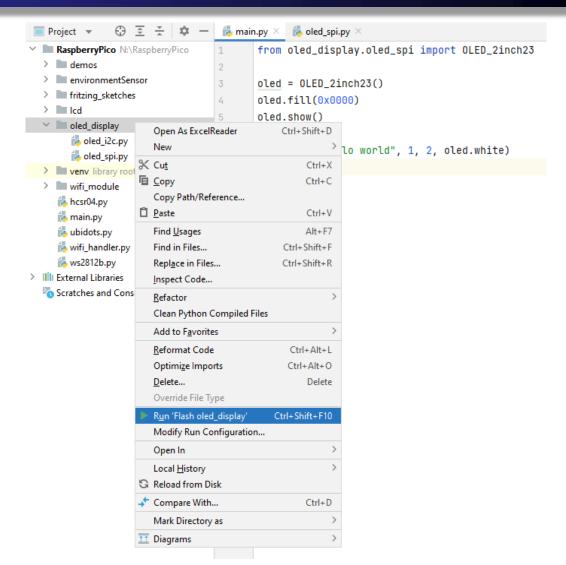
Aby skorzystać z możliwości modułu, należy nałożyć go na płytkę.



Wyświetlanie napisu "Hello World"

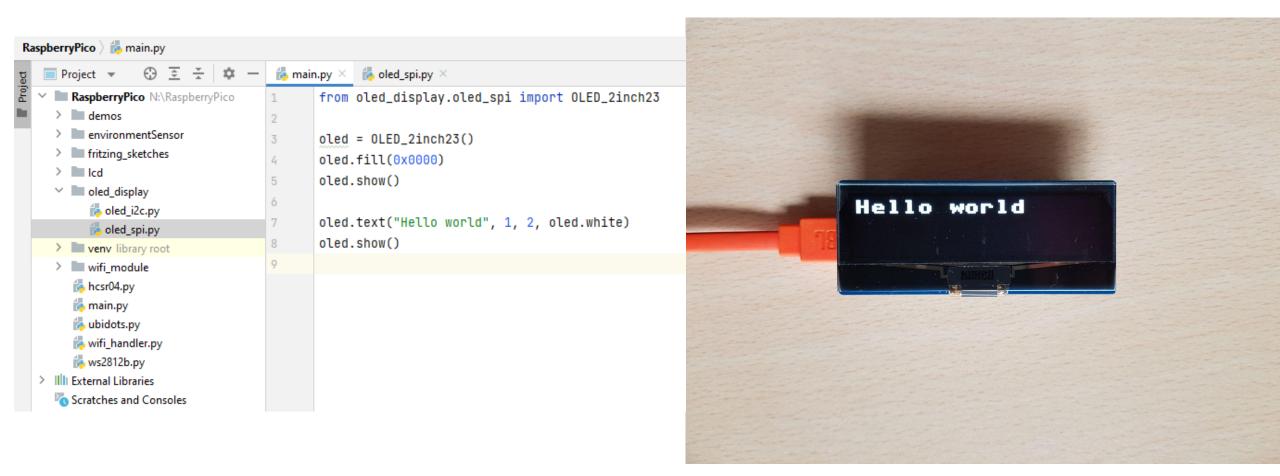
```
🐌 main.py 🗡
            oled_spi.py ×
        from machine import Pin, SPI
        import framebuf
        import time
        DC = 8
        RST = 12
        MOSI = 11
        SCK = 10
        CS = 9
10
11
        class OLED_2inch23(framebuf.FrameBuffer):...
12
91
92
       if __name__ == '__main__':...
93
177
```

Program do obsługi wyświetlacza ze strony producenta



Wgrywanie całego folderu na Pico

Wyświetlanie napisu "Hello World"



Rezultat "Hello world" (po Run main)

Wyświetlenie pomiaru odległości na wyświetlaczu

Cel miniprojektu:

Wyświetlenie przy pomocy wyświetlacza OLED odległości od przedmiotu zmierzonej przy pomocy czujnika ultradźwiękowego HC-SR04.

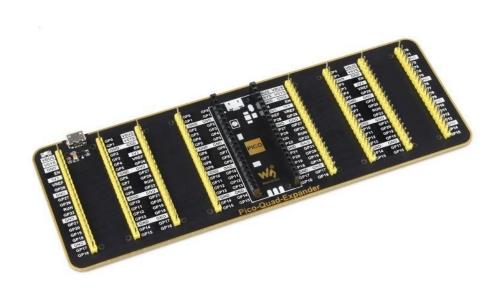
Napotkany problem:

Nakładka OLED połączona bezpośrednio z Pico uniemożliwia podłączenie innych urządzeń.

Rozwiązanie:

Płytka rozszerzeń

Płytka rozszerzeń

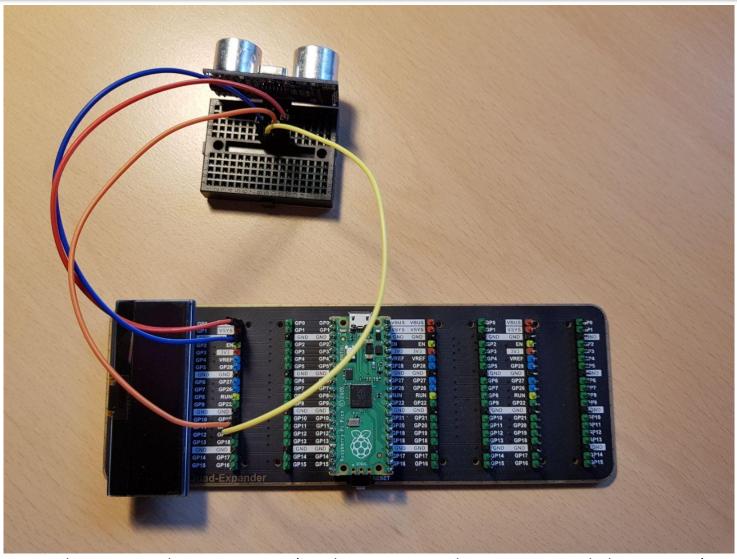


Pusta płytka rozszerzeń



Płytka rozszerzeń z nałożonymi elementami

Wyświetlanie odległości od przedmiotu

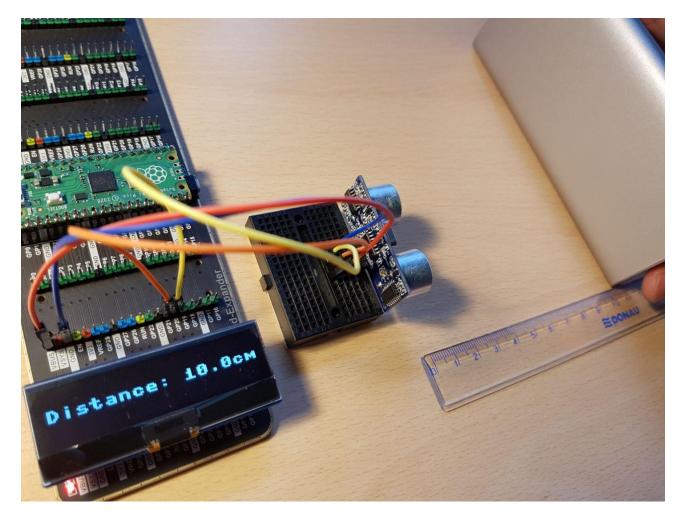


Połączenie Raspberry Pi Pico, wyświetlacza oraz czujnika przy pomocy płytki rozszerzeń.

Wyświetlanie odległości od przedmiotu

```
🐌 main.py 🔀
            hcsr04.py × holed_spi.py ×
       from oled_display.oled_spi import OLED_2inch23
       from hcsr04 import HCSR04
       import utime
4
       oled = OLED_2inch23()
 5
6
       sensor = HCSR04(trigger_pin=21, echo_pin=20)
 7
8
       While True:
9
           distance = sensor.distance_cm()
10
           oled.fill(oled.black)
11
           oled.text(f"Distance: {distance:.1f}cm", 0, 12, oled.white)
12
           oled.show()
13
           utime.sleep_ms(300)
14
15
```

Wyświetlanie odległości od przedmiotu



Przykładowe działanie programu

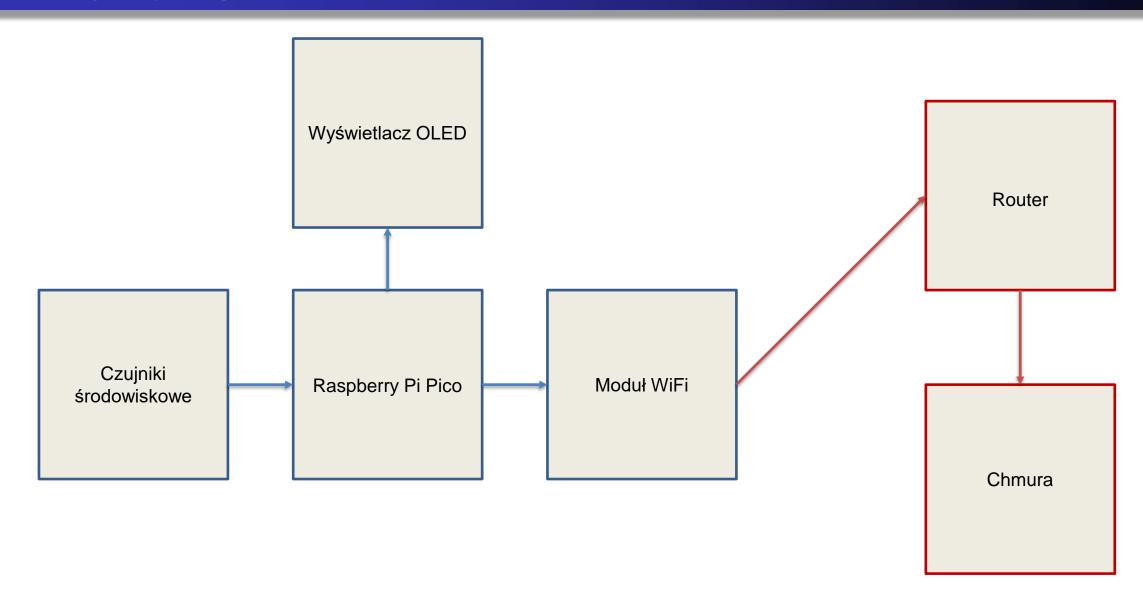
Komunikacja zdalna

Do komunikacji przez Wi-Fi zastosowano moduł ESP8266 zamontowany na rozszerzeniu Pico Wi-Fi HAT producenta Sb-Components.

Moduł posiada również własny wyświetlacz o wielkości 1.14".



Stacja pogodowa - schemat



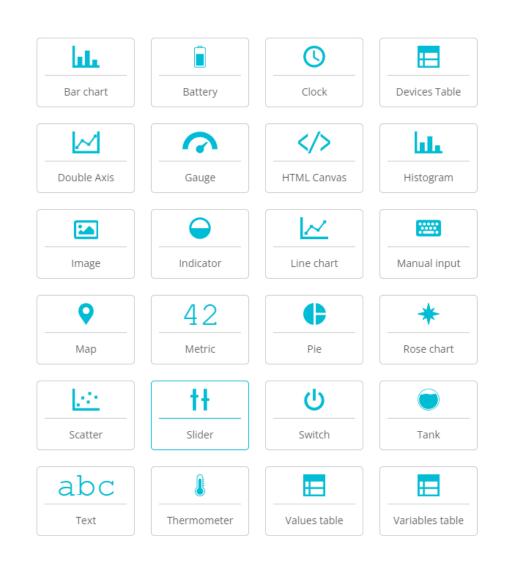
Wysyłanie danych na serwer



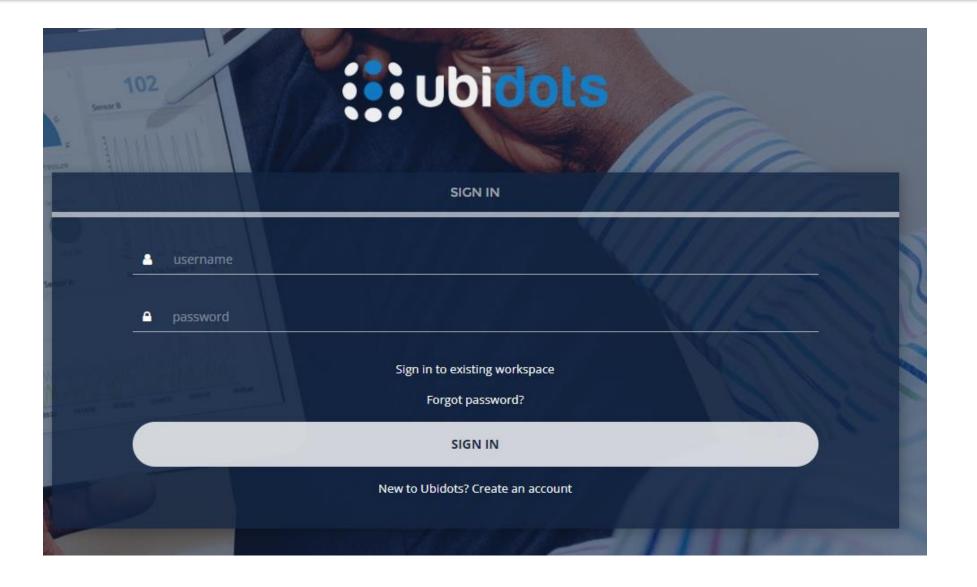
Dzięki ESP8266 można wysyłać dane na zewnętrzny serwer. Przykładem takiego serwera jest strona Ubidots.

Ubidots

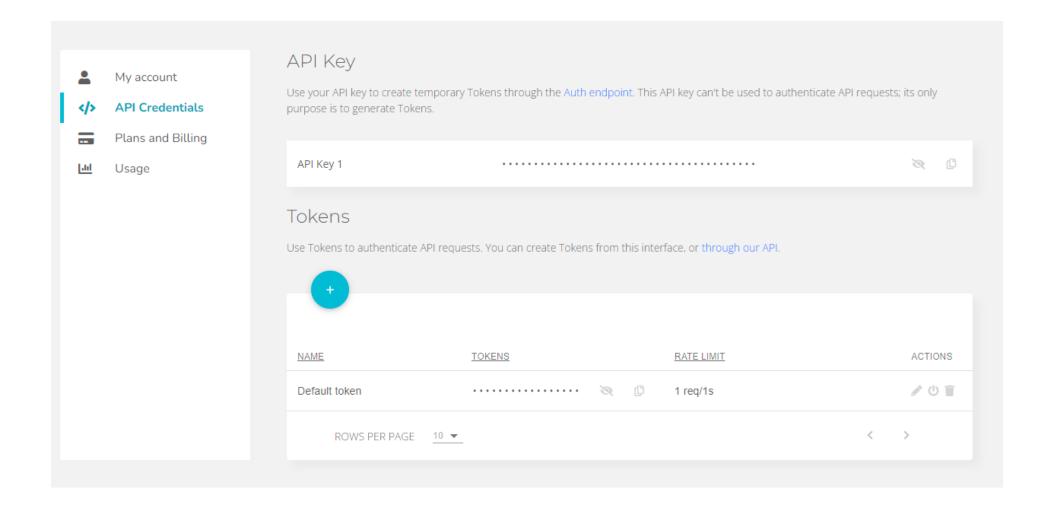
- Ubidots pozwala na zbieranie danych z wielu urządzeń IoT.
- Dane wysyłane są na serwer przez TCP albo HTTP przy pomocy API.
- Strona umożliwia również tworzenie Dashboardów, na których zebrane dane może przedstawiać w ciekawy sposób, np. na wykresach i diagramach.



Połączenie z Ubidots



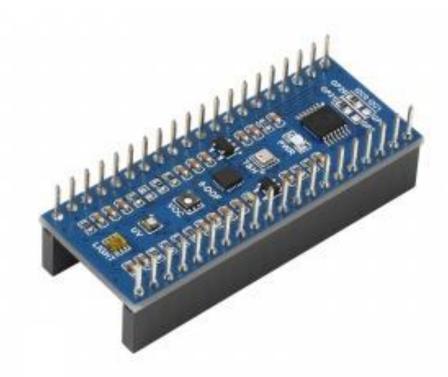
Połączenie z Ubidots



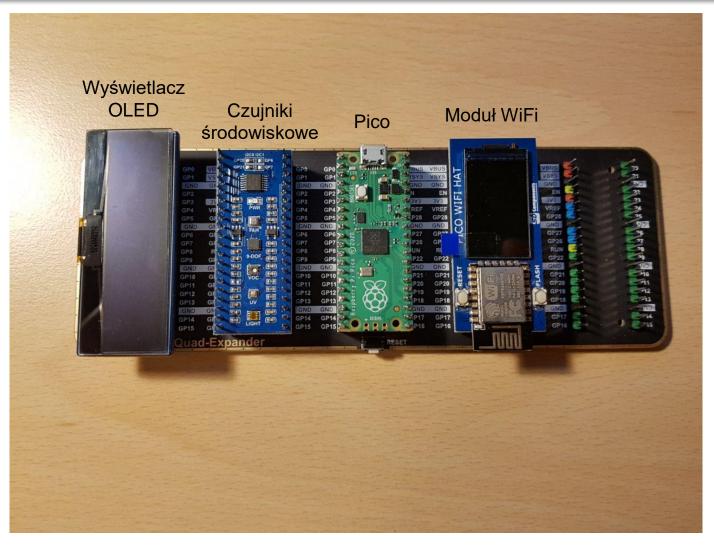
Pico Environment Sensor

Moduł z czujnikami środowiskowymi firmy Waveshare posiada aż 5 czujników:

- BME280 ciśnienie atmosferyczne, temperatura i wilgotność
- ICM20948 żyroskop, przyspieszenie oraz magnetometr
- LTR390 czujnik UV
- TSL2591 czujnik natężenia światła
- SGP40 czujnik jakości powietrza



Stacja pogodowa – budowa układu



Płytka rozszerzeń z zamontowanymi modułami i Raspberry Pi Pico

Stacja pogodowa - program

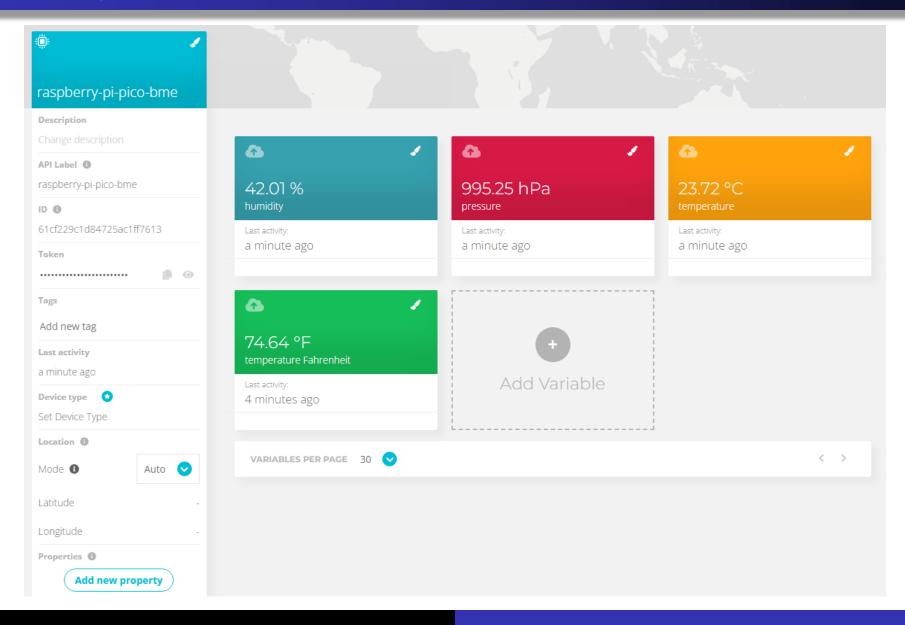
Program stacji pogodowej składa się z:

- 1. Programu głównego main.py
- 2. **Programu** wifi_handler.py
- з. **Programu** ВМЕ280.ру
- 4. **Programu** oled spi.py

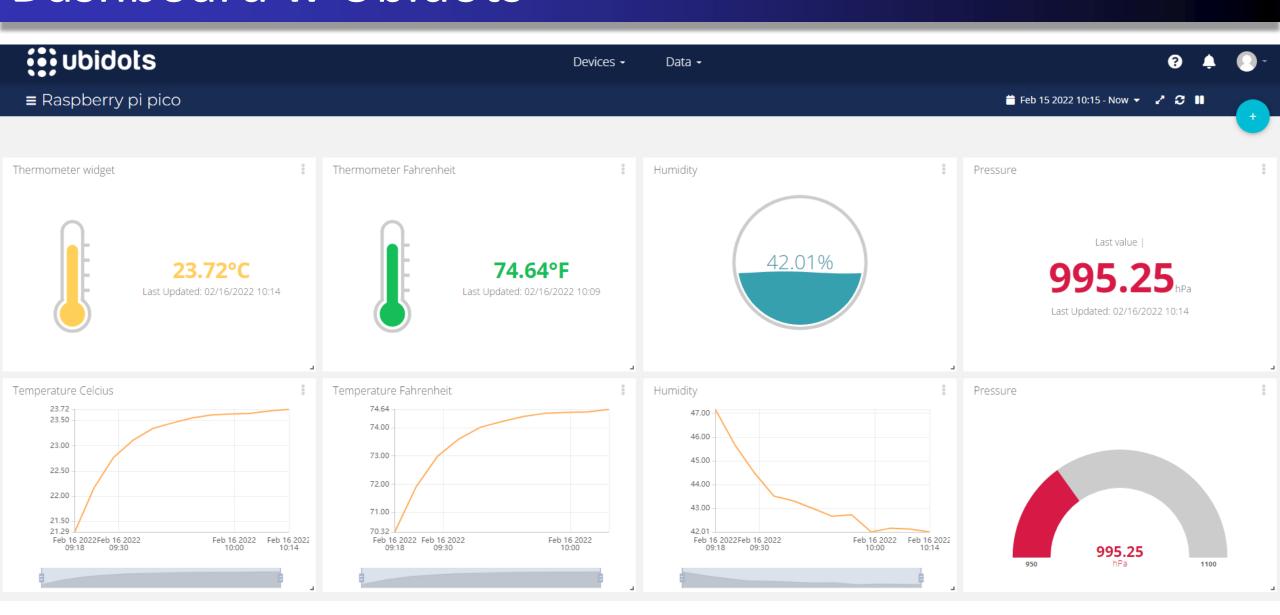
Stacja pogodowa – główna pętla programu

```
try:
           while True:
37
38
               utime.sleep(3)
               pressure = round(bme280.readData()[0], 2)
               temperature = round(bme280.readData()[1], 2)
               humidity = round(bme280.readData()[2], 2)
41
42
               screen.fill(screen.black)
               screen.text(f'Pressure: {pressure}', 1, 2, screen.white)
                                     {temperature}', 1, 12, screen.white)
               screen.text(f'Temp:
               screen.text(f'Humidity: {humidity}', 1, 22, screen.white)
               screen.text(f'Humidity:', 1, 22, screen.white)
48
               screen.show()
               variables = {
                    'pressure': pressure,
52
                   'temperature': temperature,
                    'humidity': humidity
57
               data_sender.send_tcp(variables)
       except KeyboardInterrupt:
58
           exit()
```

Odczyt danych w Ubidots



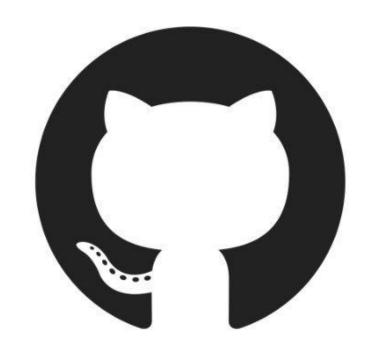
Dashboard w Ubidots



Podsumowanie

- Układ Raspberry to alternatywa dla Arduino UNO:
 - > SRAM: 264kB pamięci vs 2kB
 - Flash: 2 MB (układ zewnętrzny) vs 32 kB
 - Cena: 19,90 zł vs 90,00zł (wersja oryginalna)
- Programowanie w MicroPython
- Duża liczba modułów rozszerzeń alternatywa dla połączeń na płytce stykowej

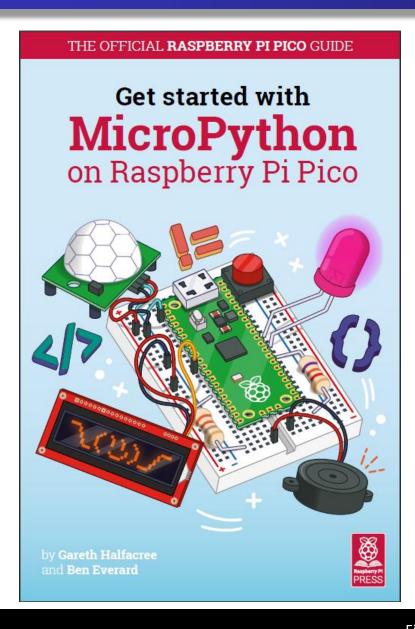
Repozytorium GitHub



Repozytorium z programami omawianymi podczas prezentacji:

https://github.com/anras5/Raspberry-Pi-Pico

Literatura



RP2040 Datasheet A microcontroller by Raspberry Pi Raspberry Pi Trading Ltd

Filip Marciniak

43

Literatura

- https://www.raspberrypi.com/products/raspberry-pi-pico/
- https://botland.com.pl/moduly-i-zestawy-do-raspberry-pipico/18767-raspberry-pi-pico-rp2040-arm-cortex-m0-0617588405587.html