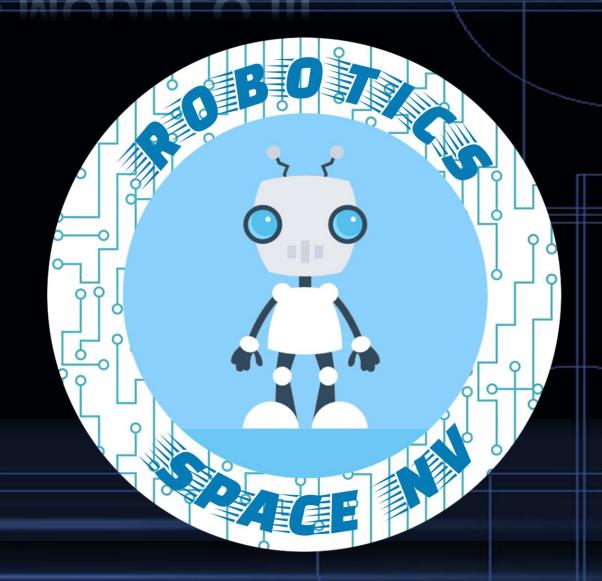
ARDUINO - MÓDULO III

SESIÓN 11

- PYFIRMATA
 - BLYNK
 - EJERCICIOS
 - TKINTER



PYFIRMATA

BO

Pyfirmata es una interfaz de Python para el protocolo Firmata.

Es compatible con firmata 2.1. Se ejecuta con las siguiente versiones de Python.

- Python 2.7
- Python 3.3
- Python 3.4

Explicit is better than ugly.

Explicit is better than implicit. Simple is better than complex. Complex is better than complicated. Flat is better than nested. Sparse is better than dense.

Readability counts. Special cases aren't special enough to break the rules.

Although **practicality** beats purity. *Errors* should never pass silently. Unless **explicitly** silenced. In the face of ambiguity, **refuse** the temptation to guess. There should be **one** — and preferably only one — obvious way to do it. Although that way may not be obvious at first *unless you're Dutch*. **Now** is better than never. Although never is **often** better than *right* now. If the implementation is *hard* to explain, it's a **bad**

dea. If the implementation is easy to explain, it may be a good idea.

Namespaces are one honking great idea — let's do more of those!

Although practicality beats purity. Errors should never pass silently. Unless explicitly silenced. In the face of ambiguity, refuse the temptation to guess. There should be one — and preferably only one — obvious way to do it. Although that way may not be obvious at first unless you're Dutch. Now is better than never. Although never is often better than right now. If the implementation is hard to explain, it's a bad is easy to explain, it

more of those!

op 5,191 - e9pt

one honking great

Namespaces are

may be a good idea.

Explicit is better than implicit. Simple is better than complex. Complex is better than complicated. Flat is better than than complicated. Flat is better than nested. Sparse is better than dense. Readability counts. Special cases aren't special cases are special cases are special cases.

LIBRERÍA PYFIRMATA

C:\Python34\Scripts>



Para instalar la librería de *Pyfirmata*, abrimos CMD y nos dirigimos a la carpeta de instalación de Python y dentro de esta ingresamos a la carpeta llamada Scripts

```
Microsoft Windows [Versión 10.0.17134.765]
(c) 2018 Microsoft Corporation. Todos los derechos reservados.

C:\Users\HP>cd c:/python34

c:\Python34>cd scripts

c:\Python34\Scripts>
```

Una vez dentro de dicha carpeta escribimos el comando: *pip install pyfirmata* y empezará a instalar el paquete

```
C:\Python34\Scripts>pip install pyfirmata

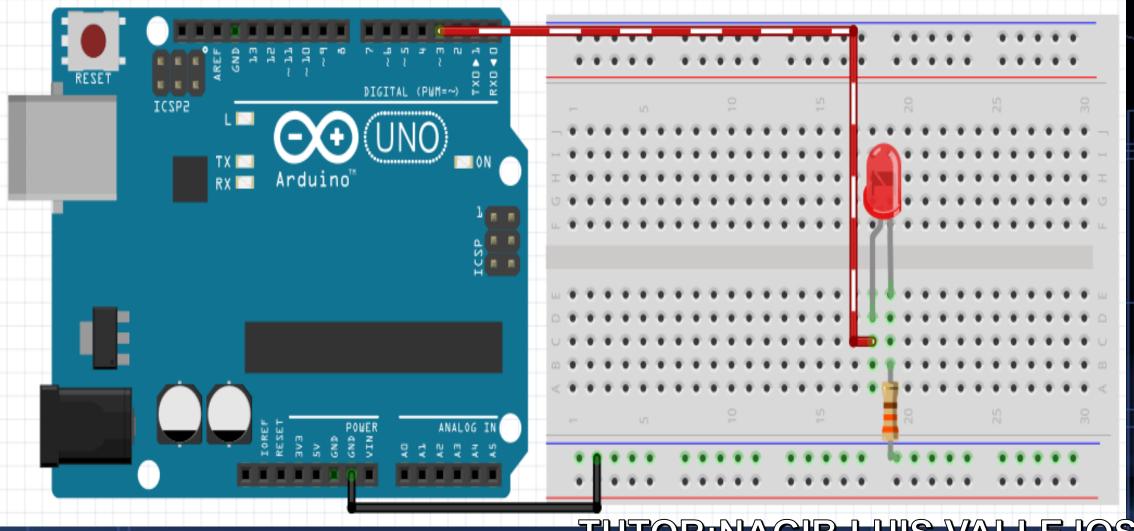
Requirement already satisfied: pyfirmata in c:\python34\lib\site-packages (1.1.0)

Requirement already satisfied: pyserial in c:\python34\lib\site-packages (from pyfirmata) (3.4)
```

EJERCICIO 1 – CIRCUITO

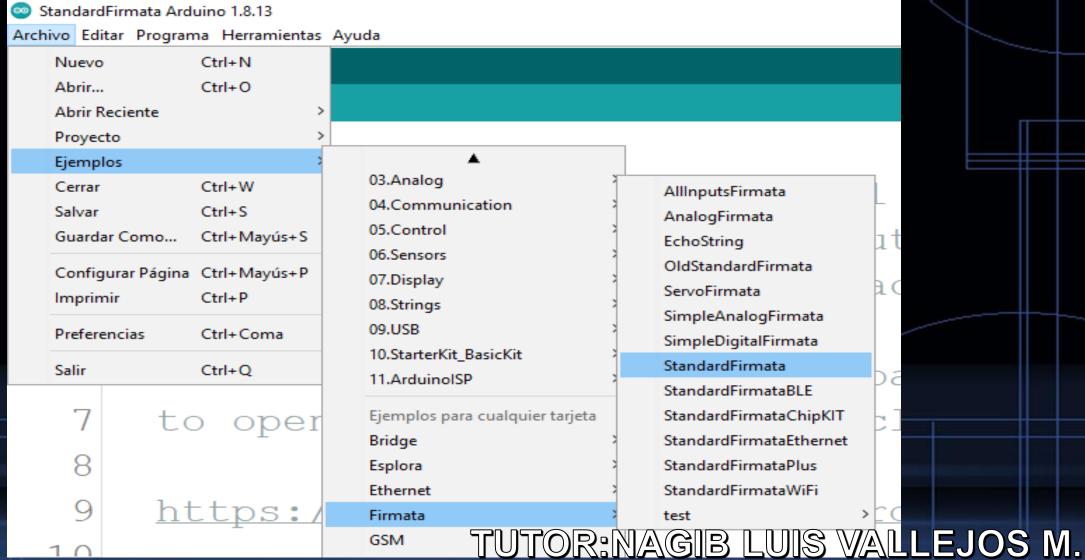


Encender y apagar un led a razón de 1 segundo



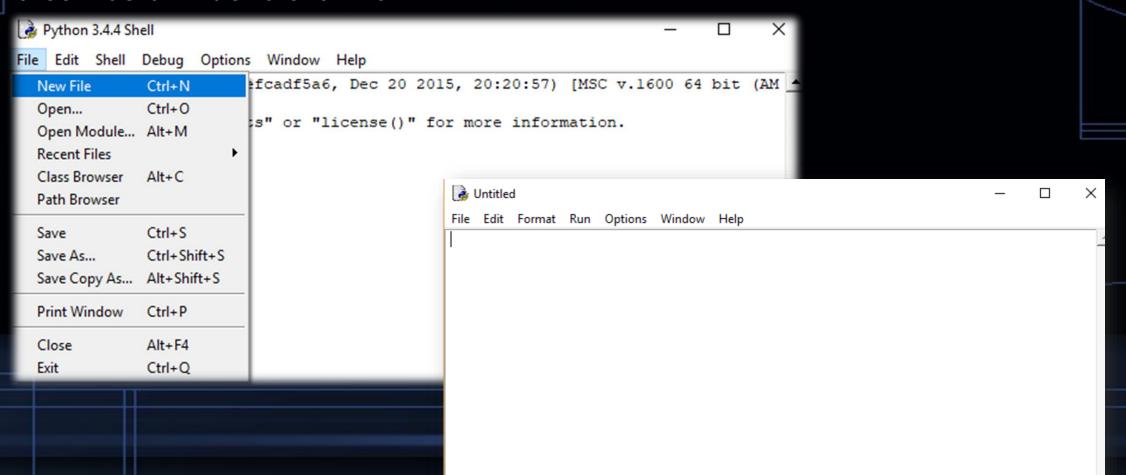
EJERCICIO 1 – ARDUINO

Cargamos el archivo StandardFirmata en nuestra placa Arduino



EJERCICIO 1 – PYTHON

Ingresamos al IDLE de Python 3.8 y cualquier editor de texto y creamos un nuevo archivo.



EJERCICIO 1 – PYTHON

Creamos el archivo para la comunicación con pyfirmata

```
*Untitled*
File Edit Format Run Options Window Help
from pyfirmata import Arduino util
import time
placa = Arduino("COM34")
print "Inicio"
for i range (10):
    placa.digital[13].write(1);
    time.sleep(1)
    placa.digital[13].write(0);
    time.sleep(1)
print "Fin de la comunicación"
```

Ingresamos al Puerto
COM al cual se conecta
el arduino

EJERCICIO 1 – PYTHON

Ahora guardamos el archivo con el nombre *ej1.py* dentro de la carpeta llamada *Python*

```
🥏 ej1.py > ...
      from pyfirmata import Arduino
      import time
      placa = Arduino("COM6")
      print ("Inicio")
      for i in range (10):
          placa.digital[3].write(1)
          time.sleep(1)
  8
          placa.digital[3].write(0)
          time.sleep(1)
10
      print ("Fin de la comunicación")
11
```

El puerto **COM** debe ser el mismo que se conecta con arduino

PRUEBAS



Por último ejecutamos el programa, haciendo clic en Run



Símbolo del sistema

C:\Users\HP\Desktop\Python>python ej1.py

Inicio

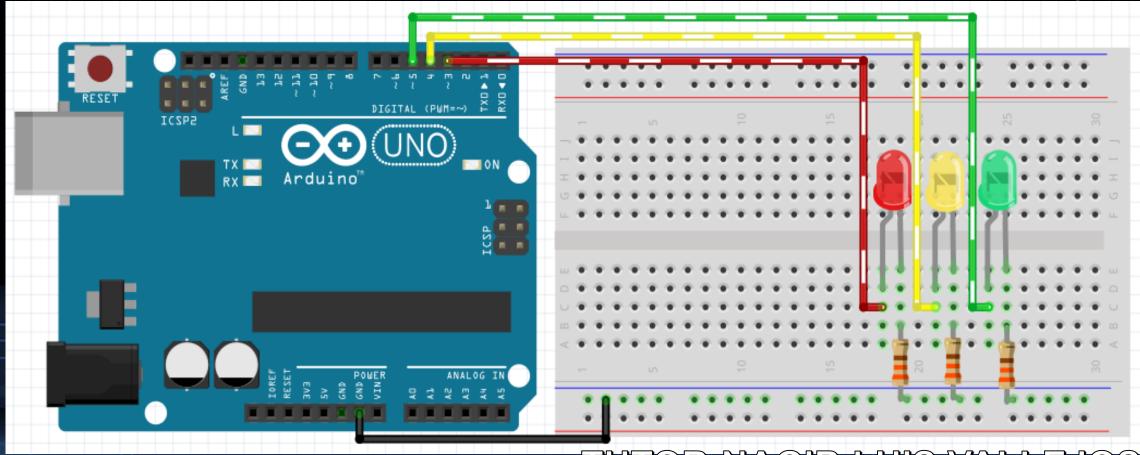
Fin de la comunicación

C:\Users\HP\Desktop\Python>

Imprime un mensaje al iniciar el programa y un segundo mensaje al terminar la comunicación

EJERCICIO 2 – CIRCUITO

Encender el led rojo y verde mientras el amarillo esta apagado, después encender el amarillo mientras se apaga el rojo y verde, realizar el encendido y apagado a razón de 1 segundo.



EJERCICIO 2 – PYTHON

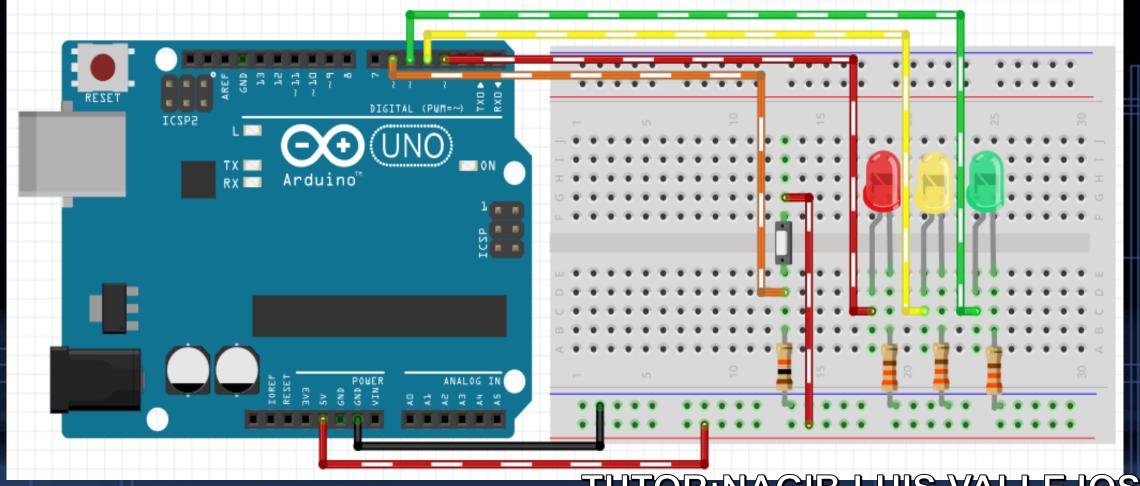
Encender el led rojo y verde mientras el amarillo esta apagado, después encender el amarillo mientras se apaga el rojo y verde, realizar el encendido y apagado a razón de 1 segundo.

```
ej2.py > ...
      from pyfirmata import Arduino
      import time
 3
      placa = Arduino("COM6")
 5
      print ("Inicio")
      while(True):
 6
          placa.digital[3].write(1)
          placa.digital[4].write(0)
 8
          placa.digital[5].write(1)
 9
          time.sleep(1)
10
          placa.digital[3].write(0)
11
          placa.digital[4].write(1)
12
          placa.digital[5].write(0)
13
          time.sleep(1)TUTOR:NAGIB LUIS VALLEJOS M.
14
```

EJERCICIO 3 – CIRCUITO



Si presionamos el pulsador se encienden los 3 leds, de lo contrario se apagan



EJERCICIO 3 – PYTHON

Si presionamos el pulsador se encienden los 3 leds, de lo contrario se

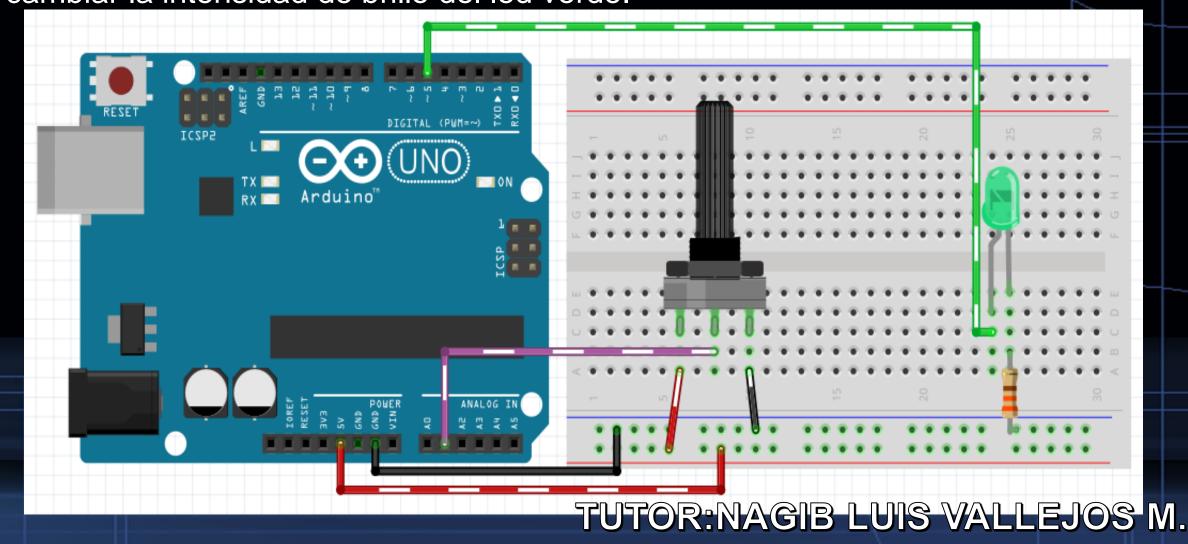
```
apagan
```

```
🕏 ej3.py > ...
      from pyfirmata import Arduino, util
  2
      import time
      placa = Arduino("COM6")
      it=util.Iterator(placa)
 4
      it.start()
  5
      digital_input = placa.get_pin('d:6:i')
  6
      print ("Inicio")
      while(True):
 8
          dato=placa.digital[6].read()
 9
          if dato is True:
10
               print ("Pulsado")
11
               placa.digital[3].write(1)
12
               placa.digital[4].write(1)
13
               placa.digital[5].write(1)
14
15
          else:
               placa.digital[3].write(0)
16
               placa.digital[4].write(0)
17
               placa.digital[5].write(0)
18
          time.sleep(0.1)
19
```

JIS VALLEJOS M.

EJERCICIO 4 – EJERCICIO

Imprimir por consola los valores que se generan por el potenciómetro y cambiar la intensidad de brillo del led verde.



EJERCICIO 4 – SOLUCIÓN

Imprimir por consola los valores que se generan por el potenciómetro y cambiar la intensidad de brillo del led verde.

```
? ej4.py > ...
      from pyfirmata import Arduino, util
     import time
 2
      placa = Arduino("COM6")
     it=util.Iterator(placa)
     it.start()
      potenciometro=placa.get_pin('a:0:i')
 6
      led=placa.get_pin('d:5:p')
      while(True):
 8
          potenciometro=placa.analog[0].read()
 9
          if potenciometro is not None:
10
              print(potenciometro)
11
              led.write(potenciometro) #version simplificada usando la var. led
12
              #placa.digital[5].write(potenciometro) #Version vista en clases
13
          time.sleep(0.1)
14
                                         TUTOR: NAGIB LUIS VALLEJOS M.
```

TKINTER

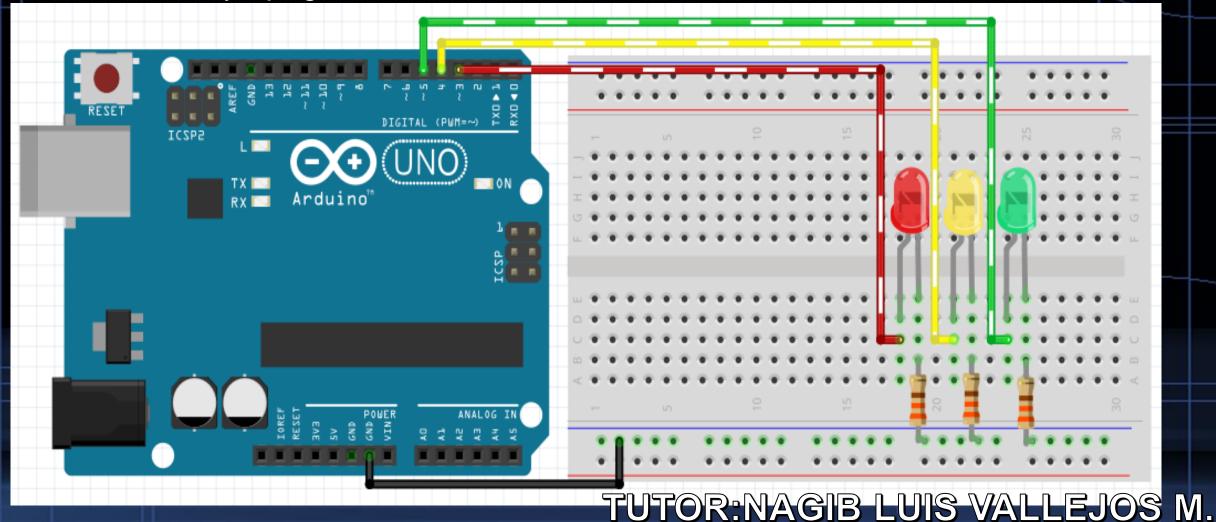
Es un paquete de interfaz gráfica de usuario (GUI) para Python

Contiene diferentes Widget para poder construir programas con interfaz gráfica. Desde la versión **8.5** se integró nuevos widgets lo que hizo de Tkinter una de las alternativas más populares al momento de realizar interfaz gráfica.



EJERCICIO 5 – EJERCICIO

Crear una ventana con 2 botones a través de Tkinter, los cuales permitan el encendido y apagado de los 3 leds



EJERCICIO 5 – INTERFAZ Pyfirmata × Título centralizado Nombre de la ventana Integracion Arduino - Python-Encender Apagar Si presionamos el botón Encender Si presionamos el botón Se prenden los 3 leds al **Apagar** mismo tiempo y se Se apagan los 3 leds al despliega por la consola mismo tiempo y se el mensaje: *Encendido* despliega por la consola el mensaje: Apagado TUTOR:NAGIB LUIS VALLEJOS M.

EJERCICIO 5 – SOLUCIÓN



```
interfaz.py > ...
      from pyfirmata import Arduino, util
      import time
      import tkinter as tk
      def encender():
          placa.digital[3].write(1)
          placa.digital[4].write(1)
          placa.digital[5].write(1)
          print("Encendido")
      def apagar():
11
          placa.digital[3].write(0)
          placa.digital[4].write(0)
12
          placa.digital[5].write(0)
13
14
          print("Apagar")
15
      placa = Arduino("COM6")
17
      root=tk.Tk()
      root.geometry('600x400') #indica tamaño ventana
18
      root.title('Pyfirmata') #asinga titulo a la ventana
19
      root.configure(bg="#455A64") #Cambia el color del fondo
20
21
```

root.mainloop() # Habilita la ventana

22 23

24

C:\Users\HP\Desktop\pyfirmata>python interfaz.py Encendido Apagar

> Impresión por consola

tk.Label(root,text='Integracion Arduino - Python',bg="#455A64",fg='white',font=('',18)).place(x=160, y=100) tk.Button(root,text='Encender',bd=0,command=encender).place(x=200, y=200) #Atributos del boton tk.Button(root,text='Apagar',bd=3,command=apagar).place(x=350, y=200) #Atributos del boton TUTOR: NAGIB LUIS VALLEJOS M.

CONTACTOS





(+591) 63096640



robotics.space.nv@gmail.com



fb.me/RoboticsSpaceNV



@NagibVallejos



Robotics Space NV



https://github.com/nagibvalejos/Robotics-Space-NV

