

### Mini BiO

- Luciano Ramalho, programador-repentista
- Desenvolvedor Web desde 1994
  - IDG Now, Brasil Online, UOL/BOL, AOL Brasil...
- Professor
  - para profissionais: Python.pro.br
  - para crianças e adolescentes: Oficina Turing
- Palestrante: FISL, PyCon US, OSCON, TDC...
- Co-fundador do Garoa Hacker Clube

#### PINGO: FEITO NO GAROA

- Garoa Hacker Clube (garoa.net.br)
- Um hackerspace
   == laboratório comunitário independente
- Em São Paulo (próximo do metrô Pinheiros)
- Mantido por uma associação sem fins lucrativos operada pelos associados
  - hoje somos 46 associados pagando mensalidades de R\$ 60 ou R\$ 100
  - isso paga o aluguel, a manutenção da casa e permite a compra de equipamentos





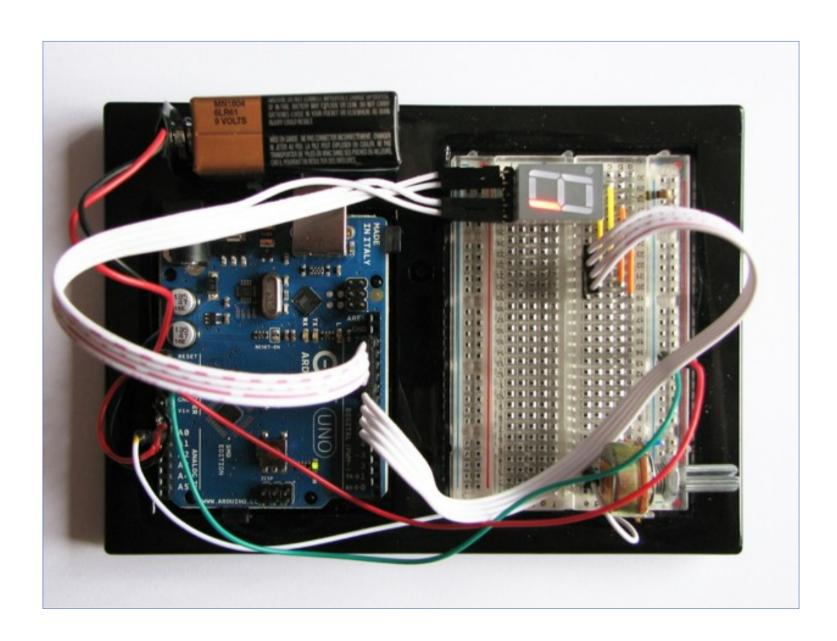
## O "PROBLEMA"

### Pinos GPio

- Todas as placas interessantes para computação física possuem pinos GPIO
  - General Purpose I/O
- Pinos digitais I/O
  - 0/1 == HIGH/LOW
- Pinos analógicos
  - conversor A/D
- Pinos digitais com suporte a PWM
  - substituto saída analógica sem conversor D/A

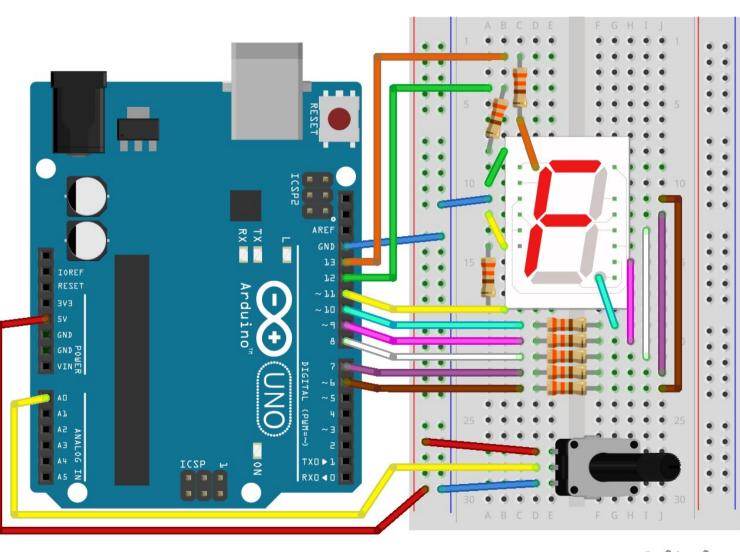


## DOJO COM ARDUINO



GAROA HACKER CLUBE

## DOJO COM ARDUINO



GAROA HACKER CLUBE

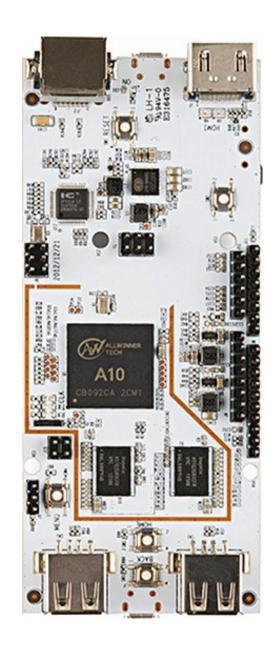
fritzing

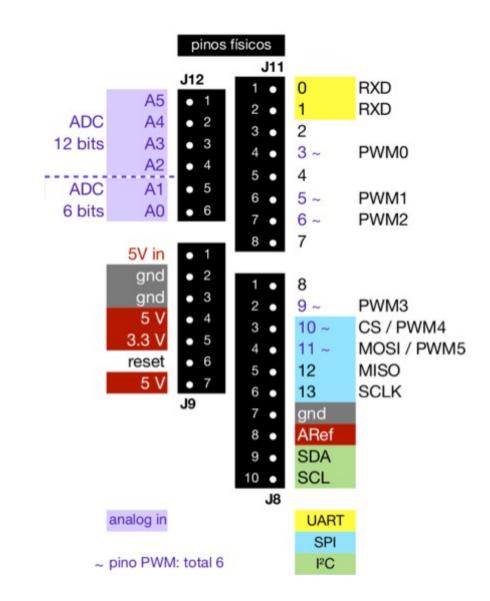
# **PCDUINO**



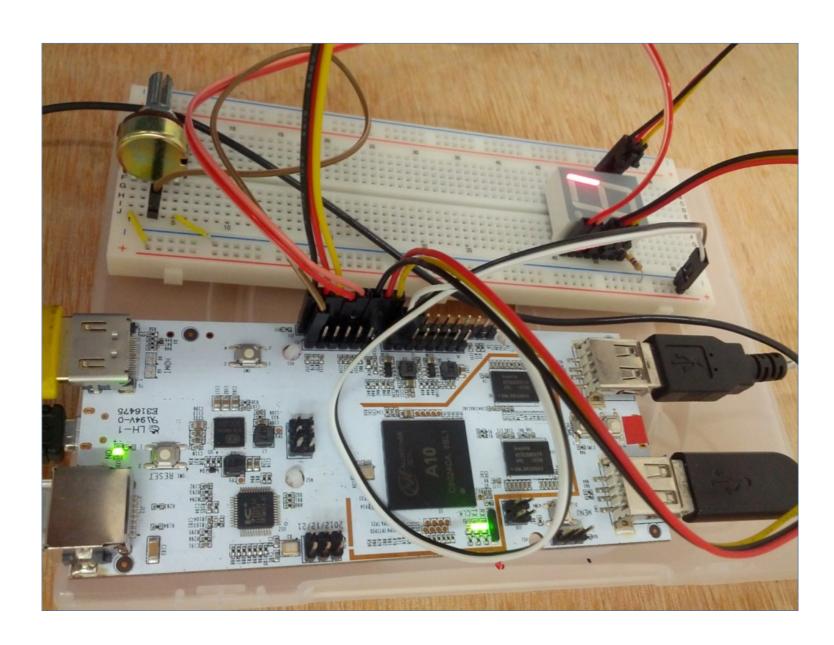
|                | pcDuino             |
|----------------|---------------------|
| SoC            | Allwinner A I 0     |
| CPU            | ARM Cortex A8       |
|                | (ARMv7 + NEON SIMD) |
| GPU            | Mali 400            |
| clock          | I GHz               |
| so             | GNU/Linux (vários)  |
|                | Android             |
| RAM            | I GB                |
| Flash onboard  | 2 GB                |
| SD card        | micro-SD            |
| GPIO           | 14                  |
| PWM            | 6                   |
| ADC            | 6                   |
| USB client     | I                   |
| USB host       | I                   |
| Ethernet       | 10/100              |
| Wifi           | X                   |
| HDMI           | HDMI                |
| video composto | X                   |
| audio          | via HDMI            |
| preço USD      | 59                  |
| Arduinos       | 1.7                 |
| open hardware  | ?                   |

### **PCDUINO**

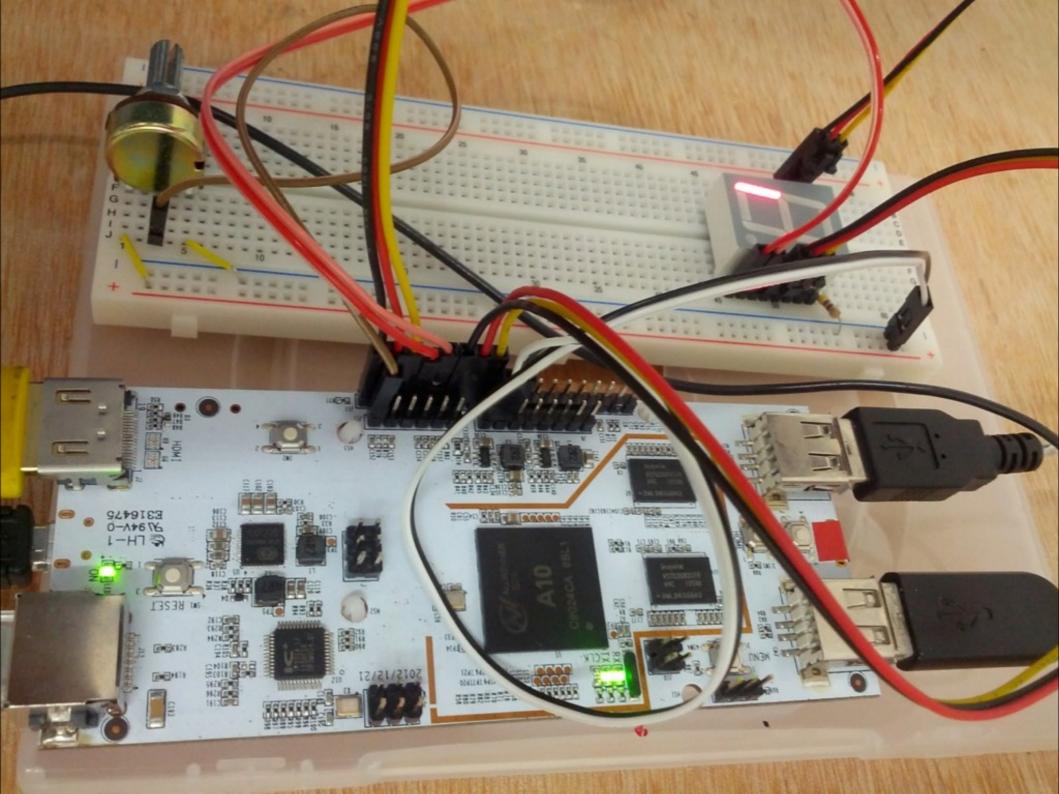




## DOJO COM PCDUINO



GAROA HACKER CLUBE



## RASPBERRY Pi

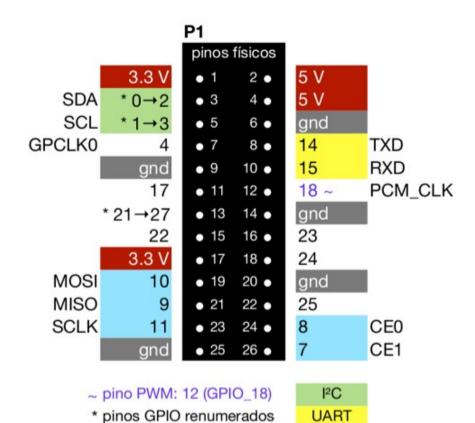


|                | Raspberry Pi mod. B |  |
|----------------|---------------------|--|
| SoC            | Broadcom BCM2835    |  |
| CPU            | ARMII (ARMv6)       |  |
| GPU            | VideoCore IV        |  |
| clock          | 700 MHz             |  |
| so             | GNU/Linux (vários)  |  |
| RAM            | 512 MB              |  |
| Flash onboard  | X                   |  |
| SD card        | SD                  |  |
| GPIO           | 17 (+4 no P5)       |  |
| PWM            | I                   |  |
| ADC            | X                   |  |
| USB client     | X                   |  |
| USB host       | 2                   |  |
| Ethernet       | 10/100              |  |
| Wifi           | X                   |  |
| HDMI           | HDMI                |  |
| video composto | RCA                 |  |
| audio          | HDMI + plug 3.5mm   |  |
| preço USD      | 35                  |  |
| Arduinos       | 1.0                 |  |
| open hardware  | X                   |  |



#### RASPBERRY Pi

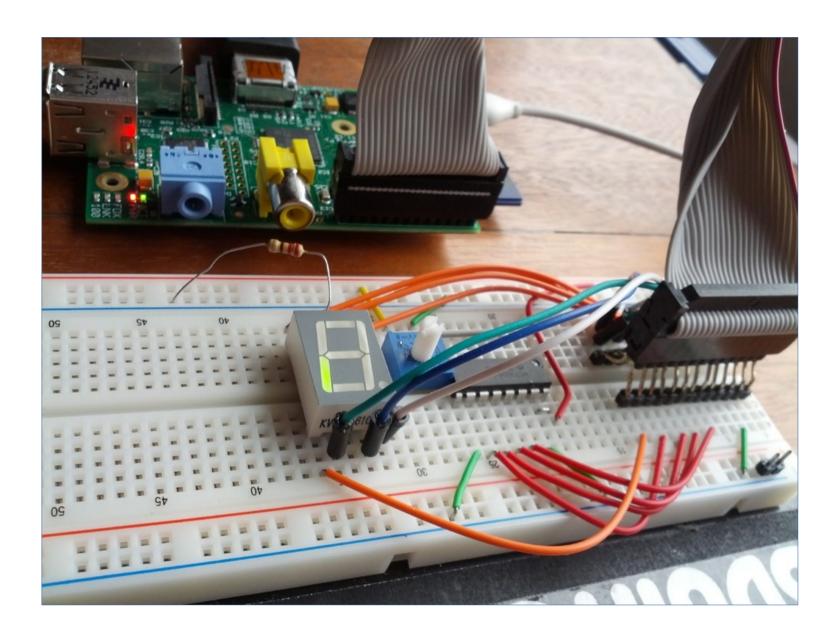


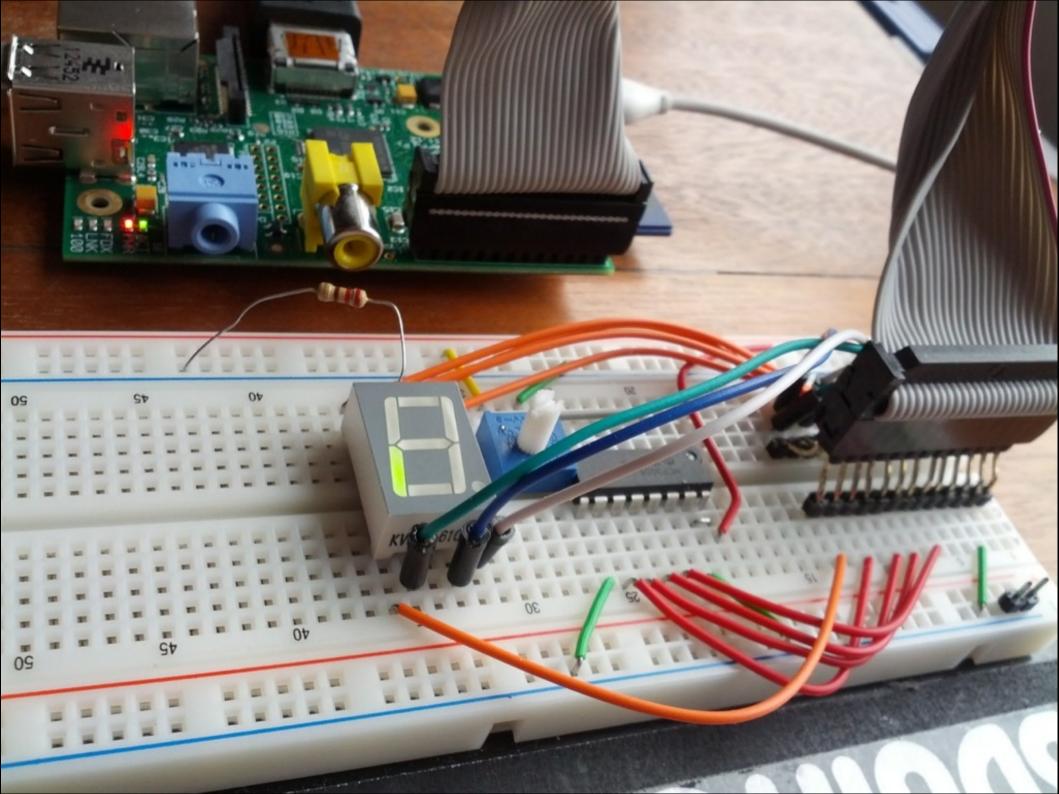


rev.1→rev.2

SPI

## DOJO COM RASPBERRY Pi





## BEAGLEBONE BLACK



|                | Beaglebone Black                     |
|----------------|--------------------------------------|
| SoC            | Texas Instruments<br>Sitara AM335x   |
| СРИ            | ARM Cortex A8<br>(ARMv7 + NEON SIMD) |
| GPU            | PowerVR SGX 530                      |
| clock          | l GHz                                |
| so             | GNU/Linux (vários)<br>Android        |
| RAM            | 512 MB                               |
| Flash onboard  | 2 GB                                 |
| SD card        | micro-SD                             |
| GPIO           | 66                                   |
| PWM            | 8                                    |
| ADC            | 7                                    |
| USB client     | I                                    |
| USB host       | I                                    |
| Ethernet       | 10/100                               |
| Wifi           | ×                                    |
| HDMI           | micro-HDMI                           |
| video composto | X                                    |
| audio          | via HDMI                             |
| preço USD      | 45                                   |
| Arduinos       | 1.3                                  |
| open hardware  | <b>✓</b>                             |

#### BEAGLEBONE BLACK

**P9** pinos físicos 3.3 V VDD 5 V SYS 5 V PWR BUT 10 • UART4 RXD 12 . **UART4 TXD** • 13 14 . 1-16 16 . I2C1\_SCL 18 • • 17 12C2 SCL • 19 20 • **UART2 TXD** 22 0 1-17 • 23 24 . \* 3-21 • 25 26 • 3-19 • 27 28 . SPI1\_D0 • 29 30 • SPI1\_SCLK · 31 32 · AIN4 • 33 34 . AIN6 • 35 36 • AIN<sub>2</sub> 38 • AIN0 40 • <sup>2</sup> CLKOUT2, 3-20 • 43 · 45 46 ·

gnd 3.3 V 5 V VDD 5 V SYS SYS RESETN 1-28 EHRPWM1A ~ EHRPWM1B ~ I2C1\_SDA 12C2 SDA UART2 RXD UART1\_TXD UART1\_RXD SPI1 CS0 ~ SPI1\_D1 VADC **AGND** AIN5 AIN3 AIN1 0-7 ~, 3-18 2 gnd

A STORE OF THE STO

**P8** pinos físicos 2 • gnd gnd 1-6 • 3 1-7 1-2 6 • 1-3 • 5 TIMER4 TIMER7 TIMER5 TIMER6 10 • 1-13 12 • 1-12 ~ EHRPWM2B 0-26• 13 14 • 1-15 1-14 16 • 0-27 18 • 2-1 ~ EHRPWM2A 1-31 1-5 • 21 22 • 1-4 1-1 23 24 . 1-0 1-29 25 26 • 2-22 2-24 27 28 . 2-25 • 29 UART5\_CTSN UART5\_RTSN · 31 32 · UART4 RTSN UART3\_RTSN · 33 34 · UART4\_CTSN UART3\_CTSN 35
 36 **UART5 TXD** UART5 RXD 2-12 2-13 2-10 2-11 2-9 2-27

UART

timers

x-yy pino GPIOX\_YY

~ pino PWM: 13, 19

x-yy pino GPIOX\_YY

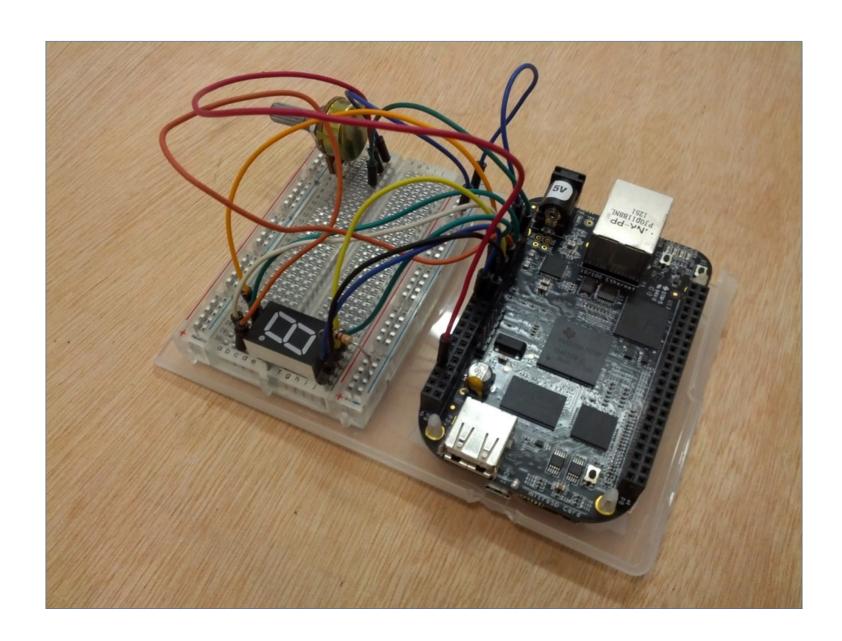
~ pino PWM: 14, 16, 28, 422 (0-7)

\* em uso: oscilador audio HDMI

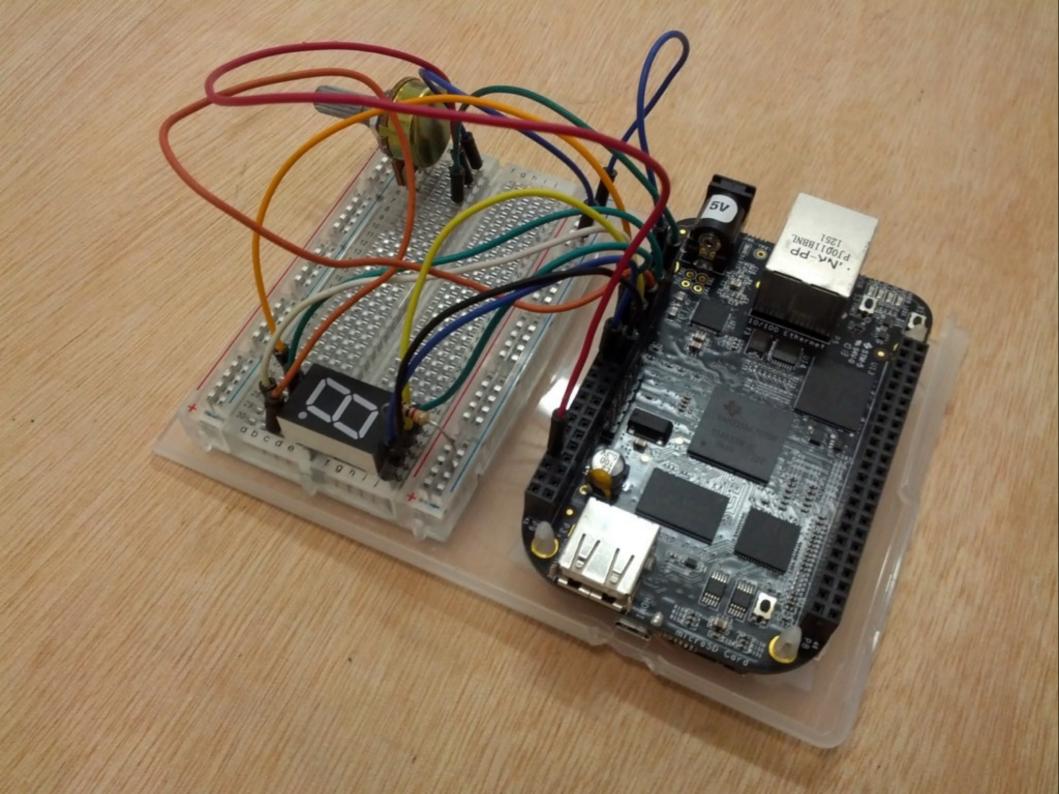
<sup>2</sup> pino físico ligado a dois pinos lógicos analog input I<sup>2</sup>C UART SPI misc.

gnd

# DOJO COM BBB







### PROGRAMANDO PINOS

- Quase todas essas placas são programáveis em Python
- Python embarcado, naquelas que rodam GNU/Linux embarcado
- Python em outro computador, controlando remotamente
  - ex: Arduino via serial com protocolo Firmata e biblioteca pyFirmata



```
import time, os
GPIO_PATH = os.path.normpath('/sys/devices/virtual/misc/gpio/')
ADC_PATH = os.path.normpath('/proc/')
INPUT = IOW = "0"
                                          SysFS: pinos GPIO
OUTPUT = HIGH = "1"
                                       mapeados em arquivos
def pin_mode(pin, mode):
   with open(GPIO_PATH+'mode/gpio%s' % pin, 'w') as f:
       f.write(mode)
def digital write(pin, value):
   with open(GPIO_PATH+'pin/gpio%s' % pin, 'w') as f:
       f.write(str(value))
def analog read(pin):
   with open(ADC_PATH+'adc%d' % pin) as f:
       f.seek(0)
       return int(f.read(16).split(':')[1])
def setup():
   for i in range(18):
                                        Nenhuma biblioteca
       pin mode(i, OUTPUT)
       digital_write(i, LOW)
                                          especial é usada
                                            neste script!
setup()
while True:
   for i in [0, 1, 7, 5, 4, 2]:
       digital write(i, 1)
                                          PCDUINO
       delay = analog_read(5)/4096.0
```

time.sleep(delay)

digital write(i, 0)

```
import atexit
                                          Duas bibliotecas
import time
                                             específicas:
import RPi.GPIO as GPIO
import spi
                                           RPi.GPIO e spi
                                          (feita em casa)
# executar cleanup ao sair
atexit.register(GPIO.cleanup)
# usar numeração lógica dos pinos
GPIO.setmode(GPIO.BCM)
DISPLAY = [17, 4, 9, 11, 7, 27, 22, 10]
SPI CLK = 18
SPI_MISO = 23
SPI MOSI = 24
SPI CS = 25
conversor ad = spi.Mcp3008(SPI CLK, SPI MISO, SPI MOSI, SPI CS)
CANAL POTENCIOMETRO = 1
for led in DISPLAY[:6]:
   GPIO.setup(led, GPIO.OUT)
GPIO.output(led, 0)
   GPIO.output(led, 0)
while True:
   for led in DISPLAY[:6]:
       GPIO.output(led, 1)
       atraso = conversor_ad.read(CANAL_POTENCIOMETRO)/1000.0
       time.sleep(atraso)
       GPIO.output(led, 0)
```

```
import Adafruit_BBIO.GPIO as GPIO
import Adafruit_BBIO.ADC as ADC
```

Biblioteca específica: Adafruit\_BBIO

```
ADC.setup()

from time import sleep
pinos = [16, 21, 22, 13, 12, 11]

for pino in pinos:
    GPIO.setup("P9_" + str(pino), GPIO.OUT)

while True:
    for pino in pinos:
        GPIO.output("P9_" + str(pino), GPIO.HIGH)
        tempo = ADC.read('P9_39')
        print tempo
        sleep(tempo)
        GPIO.output("P9_" + str(pino), GPIO.LOW)
```



#### BEAGLEBONE BLACK



# NOSSA 80LUÇÃO



DEMO

### BLINK: MODO INTERATIVO

```
>>> from pingo import *
>>> ard = detect.MyBoard()
>>> ard
<ArduinoFirmata '/dev/tty.usbmodemfa1341'>
>>> ard.pins
{0: <DigitalPin @0>, 1: <DigitalPin @1>, 2: <DigitalPin @2>, 3: <DigitalPin
@3>, 4: <DigitalPin @4>, 5: <DigitalPin @5>, 6: <DigitalPin @6>, 7: <Digital
lPin @7>, 8: <DigitalPin @8>, 9: <DigitalPin @9>, 10: <DigitalPin @10>, 11:
<DigitalPin @11>, 12: <DigitalPin @12>, 13: <DigitalPin @13>, 'A1': <Analog</pre>
Pin @A1>, 'A0': <AnalogPin @A0>, 'A3': <AnalogPin @A3>, 'A2': <AnalogPin @A
2>, 'A5': <AnalogPin @A5>, 'A4': <AnalogPin @A4>}
>>> p13 = ard.pins[13]
>>> p13.mode = OUT
>>> p13.hi()
>>> p13.lo()
>>> from time import sleep
>>> p13.toggle()
>>> p13.toggle()
>>> p13.toggle()
>>> while True:
p13.toggle()
... sleep(.1)
```

GAROA HACKER CLUBE

#### BLINK: SCRIPT 1

```
import time
import pingo

ard =
pingo.arduino.ArduinoFirmata('/dev/tty.usbmodemfa1341')
led = ard.pins[13]
led.mode = pingo.OUT

while True:
    led.toggle()
    time.sleep(.1)
```



#### BLINK: SCRIPT 2

```
import time
import pingo

ard = pingo.arduino.get_arduino()
led = ard.pins[13]
led.mode = pingo.OUT

while True:
    led.toggle()
    time.sleep(.1)
```

Detecta Arduino em porta serial/USB



### BLINK: SCRIPT 3

```
import time
import pingo

board = pingo.detect.MyBoard()
led = board.pins[13]
led.mode = pingo.OUT

while True:
    led.toggle()
    time.sleep(.1)
```

Detecta qualquer placa suportada



#### DOJO SCRIPT

```
import time
import pingo
board = pingo.detect.MyBoard()
print('board: %s' % board)
pot = board.pins['A0']
leds = board.digital_pins[6:13] -
for led in leds:
    led.mode = pingo.OUT
while True:
    for led in leds:
        if led.location == 9:
            continue
        led.high()
        time.sleep(pot.ratio())
        led.low()
```

AnalogPin: 'Ao'

DigitalPins: 6 a 12

Script compatível com qualquer placa com suporte a AnalogPin.

Para algumas placas, será preciso editar a localização dos pinos.





CONCEITOS

# **PRINCÍPIOS**

- API orientada a objeto
  - exploração interativa
  - fácil de estender para novos dispositivos
- Usabilidade
  - default: pinos identificados por localização física
  - atributos de conveniência: digital\_pins, toggle...
- Boas práticas
  - Python idiomático
  - testes automatizados (o maior desafio)



#### **DRIVERS**

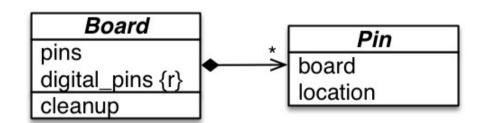
- Implementam métodos de controle específicos de cada placa
- Disponíveis em maio de 2014

| driver         | operação | funcionalidade      |
|----------------|----------|---------------------|
| ArduinoFirmata | remota   | digital + analógica |
| PcDuino        | na placa | digital + analógica |
| Raspberry Pi   | na placa | digital             |
| UDOO           | na placa | digital             |



# OBJETOS BÁSICOS

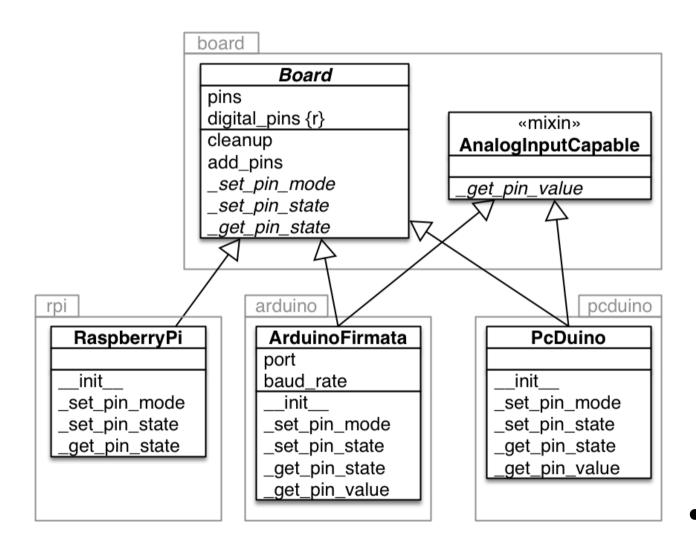
- pingo.Board (placa)
  - pingo.arduino.ArduinoFirmata
  - pingo.rpi.RaspberryPi
  - pingo.pcduino.PcDuino
  - **–** ...
- pingo.Pin (pino)
  - pingo.DigitalPin
  - pingo.AnalogPin





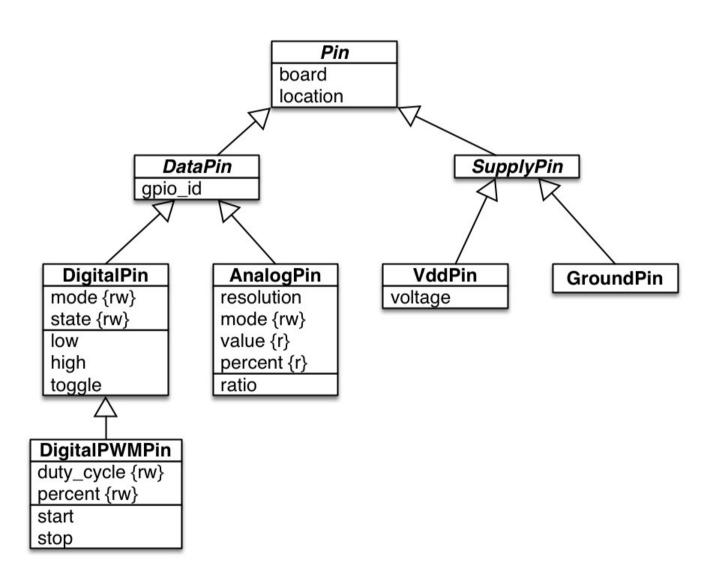
• ...

### **PLACAS**



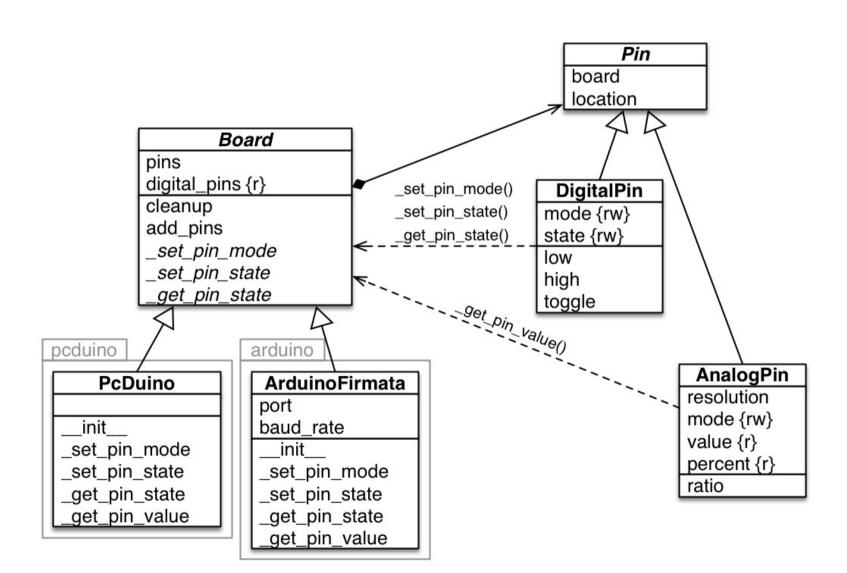


## Pinos



GAROH IACKER CLUBE

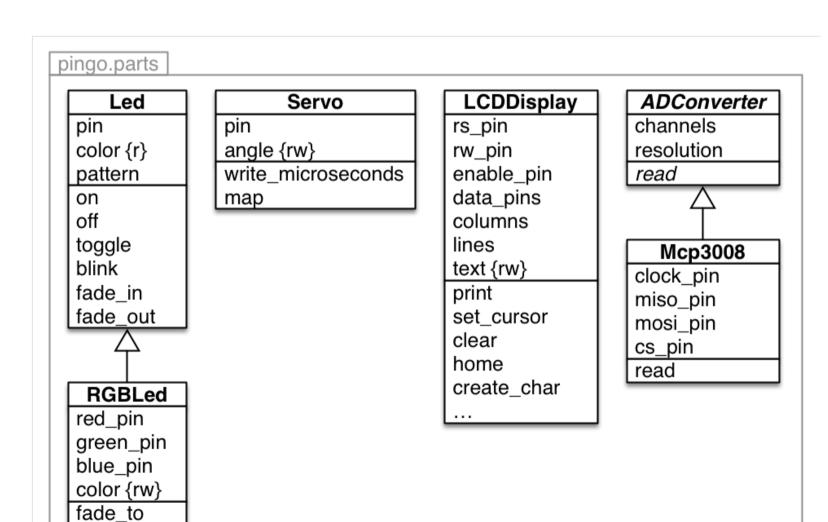
# COLABORAÇÕES



#### **PLANOS**

- Drivers para: Intel Galileo, Arduino Yún, BeagleBone Black, Arduino Tre
- Reestruturar sistema de testes
  - com mock e testes distribuídos em 'cluster' de placas físicas
- Implementar pinos especializados: PWM, DAC, multi-função digital/analógico...
- Implementar protocolos: SPI, I2C...
- Implementar componentes

# COMPONENTES: PACOTE PINGO PARTS



# CONTRIBUIÇÕES

- Lucas Vido, colaborador do Pingo, está contribuindo com o projeto PyFirmata, implementando o suporte a detecção automática de pinos do Firmata 2.2
- Precisamos:
  - usuários que experimentem, reportem falhas e sugiram melhorias
  - especialistas em testes automatizados distribuídos em Python



# JUNTE-SE A NÓS!

- Projeto de software livre no estágio inicial
  - decisões de arquitetura interessantes
  - qualquer contribuição faz diferença
  - reuniões quinzenais: 2ª-feira, 19:30 no Garoa
- Site com documentação: http://pingo.io
- Repositório: http://github.com/garoa/pingo
- Google Groups: pingo-io http://groups.google.com/forum/#!forum/pingo-io



### GAROA: #COMOFAZ

- Todas as atividades são abertas a todos os interessados
  - **não** precisa se associar para participar
  - mas é preciso **participar** para poder se associar!
- Aberto todos os dias úteis a partir de 19:30
  - às vezes também no fim de semana
- Veja a programação no site:



