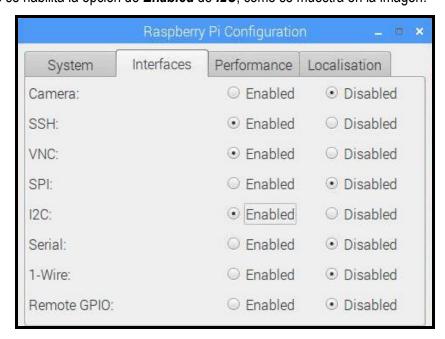
Obtener lectura del sensor BH1750 utilizando RaspBerry.

Para poder hacer uso del sensor BH1750 hay que realizar configuraciones que no se tiene en la RaspBerry.

- Hay que configurar el módulo de I2C, lo cual se realizó de manera gráfica.
- Selecciona la opcion de *Preferences* y despúes la opcion de *Raspberry Pi* Configuracion; como se muestra en la siguiente imagen.



Luego se habilita la opción de Enabled de I2C; como se muestra en la imagen.



- Luego se realiza la instalación de utilidades.
- El primer comando que se utiliza es sudo apt-get update para una actualización y hay que esperar unos minutos mientras se realiza el proceso; como se muestra en las siguientes dos imágenes.

```
login as: pi
pi@192.168.100.45's password:

The programs included with the Debian GNU/Linux system are free software;
the exact distribution terms for each program are described in the
individual files in /usr/share/doc/*/copyright.

Debian GNU/Linux comes with ABSOLUTELY NO WARRANTY, to the extent
permitted by applicable law.
Last login: Tue Jul 4 18:56:13 2017
pi@rpi-lania5:~ $ sudo apt-get update
Get:1 http://mirrordirector.raspbian.org jessie InRelease [14.9 kB]
Get:2 http://archive.raspberrypi.org jessie InRelease [22.9 kB]
Get:3 http://mirrordirector.raspbian.org jessie/main armhf Packages [9,534 kB]
Get:4 http://archive.raspberrypi.org jessie/main armhf Packages [168 kB]
1% [3 Packages 13.8 kB/9,534 kB 0%] [4 Packages 0 B/168 kB 0%]
```

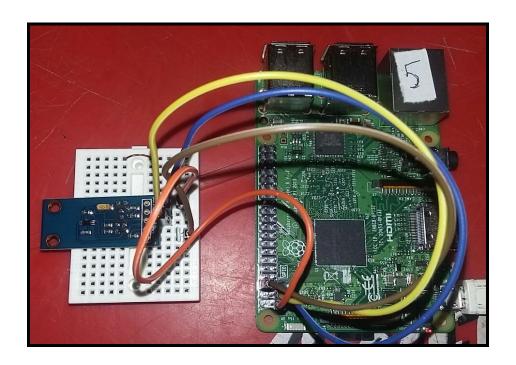
```
Ign http://archive.raspberrypi.org jessie/ui Translation-en
Get:6 http://mirrordirector.raspbian.org jessie/contrib armhf Packages [43.3 kB]
Get:7 http://mirrordirector.raspbian.org jessie/non-free armhf Packages [84.2 kB]
Get:8 http://mirrordirector.raspbian.org jessie/rpi armhf Packages [1,356 B]
Ign http://mirrordirector.raspbian.org jessie/contrib Translation-en_GB
Ign http://mirrordirector.raspbian.org jessie/contrib Translation-en
Ign http://mirrordirector.raspbian.org jessie/main Translation-en_GB
Ign http://mirrordirector.raspbian.org jessie/main Translation-en
Ign http://mirrordirector.raspbian.org jessie/non-free Translation-en
Ign http://mirrordirector.raspbian.org jessie/non-free Translation-en
Ign http://mirrordirector.raspbian.org jessie/rpi Translation-en
Ign http://mirrordirector.raspbian.org jessie/rpi Translation-en
Fetched 9,927 kB in 55s (178 kB/s)
Reading package lists... Done
```

- Luego se instala las herramientas necesarias de I2C con el siguiente comando sudo apt-get install –y Python-smbus i2c-tools.
- Una vez realizado los pasos anteriores se procede a reiniciar la RaspBerry.

```
pi@rpi-lania5:~ $ sudo apt-get install -y python-smbus i2c-tools
Reading package lists... Done
Building dependency tree
Reading state information... Done
i2c-tools is already the newest version.
i2c-tools set to manually installed.
python-smbus is already the newest version.
0 upgraded, 0 newly installed, 0 to remove and 103 not upgraded.
pi@rpi-lania5:~ $ sudo halt
```

Una vez reinaciada la RaspBerry se utiliza el siguiente comando *Ismod* | *grep i2c*_ para verificar que se instalaron los módulos; como se muestra en la siguiente imagen.

• Imagen del sensor conectado a la RaspBerry, se recomienda soldar el sensor a sus pines ya que si no esta puede que se pierda la comunicación porque se puede mover.



Código utilizado para obtener dato del sensor, el código esta realizado en Python.

import smbus

import time

Define some constants from the datasheet

DEVICE = 0x23 # Default device I2C address

POWER_DOWN = 0x00 # No active state

POWER_ON = 0x01 # Power on

RESET = 0x07 # Reset data register value

Start measurement at 4lx resolution. Time typically 16ms.

CONTINUOUS_LOW_RES_MODE = 0x13

Start measurement at 1lx resolution. Time typically 120ms

```
CONTINUOUS_HIGH_RES_MODE_1 = 0x10
# Start measurement at 0.5lx resolution. Time typically 120ms
CONTINUOUS_HIGH_RES_MODE_2 = 0x11
# Start measurement at 1lx resolution. Time typically 120ms
# Device is automatically set to Power Down after measurement.
ONE\_TIME\_HIGH\_RES\_MODE\_1 = 0x20
# Start measurement at 0.5lx resolution. Time typically 120ms
# Device is automatically set to Power Down after measurement.
ONE_TIME_HIGH_RES_MODE_2 = 0x21
# Start measurement at 1lx resolution. Time typically 120ms
# Device is automatically set to Power Down after measurement.
ONE_TIME_LOW_RES_MODE = 0x23
#bus = smbus.SMBus(0) # Rev 1 Pi uses 0
bus = smbus.SMBus(1) # Rev 2 Pi uses 1
def convertToNumber(data):
 # Simple function to convert 2 bytes of data
 # into a decimal number
 return ((data[1] + (256 * data[0])) / 1.2)
def readLight(addr=DEVICE):
 data = bus.read_i2c_block_data(addr,ONE_TIME_HIGH_RES_MODE_1)
 return convertToNumber(data)
def main():
 while True:
```

```
print "Light Level : " + str(readLight()) + " lx"
time.sleep(0.5)
main()
```

Los resultado que dio al momento de correr el código se muestra en la siguiente imagen,
 para correr el código se ejecutó el siguiente comando *Python nombre_archivo.py*