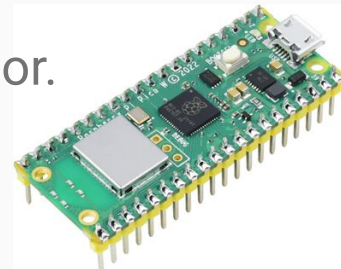


Formación Raspberry Pi Pico y HuskyLens v1.4

- Presentación (15m): Formación, Materiales. Evaluación del nivel de los asistentes
- Introducción a Python (30m). Python, Thonny, Hola Mundo
- Raspberry Pi Pico (30m). micropython. Firmware de micropython
- HuskyLens (30m). Capacidades. Uso de la cámara de manera independiente

Descanso (15m)

- Primeros montajes electrónicos (75m). Protoboard. Led. Pulsador. Potenciómetro
- HuskyLens & Pico (30m)
- Revisión del material de la formación (15m)

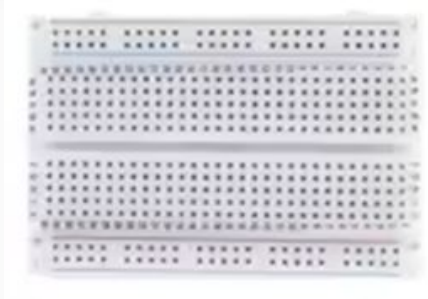


Formación Pico

1. Presentación del producto y elementos principales.
2. El hardware.
3. El software.
4. Prácticas.
5. Comprobaciones básicas a realizar.
6. Consultas urgentes.



¿Qué hay dentro de la caja?



- **Microcontrolador:** Raspberry Pi Pico W.
- **Conectores y estructura:**
 - 5 cables.
 - Breadboard.
 - 40 pins extra.
- **Resistencias:**
 - 5 resistencias de 220 Ω .
 - 5 resistencias de 10 k Ω .



¿Qué hay dentro de la caja?



- **Dispositivos de salida:**
 - 5 LEDs de diferentes colores.
 - 1 LED RGB.
- **Dispositivos de entrada:**
 - 2 pulsadores.
 - 1 potenciómetro.
 - 2 fotorresistencias de 2 M Ω .

Raspberry Pi Pico W

La Raspberry Pi Pico W es una placa de desarrollo pequeña y potente, diseñada para controlar proyectos electrónicos como robots, sensores, luces y motores.

Es ideal para principiantes y expertos que quieran aprender programación y electrónica.



¿Qué características tiene?

- WiFi integrado para conectarse a internet (2.4 GHz).
- Bluetooth 5.2, con compatibilidad Bluetooth LE y Bluetooth Classic.
- Microcontrolador potente (RP2040) con doble núcleo, rápido y eficiente.
- Fácil de programar con MicroPython o C/C++, perfecto para principiantes.
- WPA3 y modo Punto de Acceso para conectar hasta 4 dispositivos.
- 26 pines GPIO, que permiten conectar sensores, luces, motores y más.
- Bajo consumo de energía, ideal para proyectos portátiles.

[Diferencias entre Raspberry Pi y Raspberry Pico](#)



¿Para qué se utiliza?

Para enseñar a los estudiantes los fundamentos de la electrónica y la automatización:

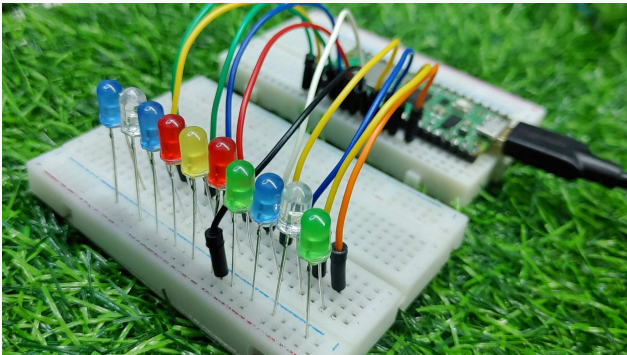
- **Automatización** (encender luces, controlar relés, abrir puertas).
- **Robótica** (control de motores, sensores y actuadores).
- **Internet de las cosas (IoT)** (enviar datos a internet, domótica).
- **Sensores** (temperatura, luz, humedad, movimiento).
- **Control de pantallas y LEDs** (matrices LED, displays OLED/LCD).
- **Sistemas portátiles** (dispositivos de bajo consumo con batería).
- **Proyectos educativos** (aprendizaje de programación y electrónica).
- **Instrumentación** (medición de señales analógicas y digitales).
- **Audio y señales** (generación de tonos, análisis de señales).



¿Cómo funciona todos los microcontroladores?

Combinando el **hardware** (parte física) con el **software** (programación):

1. **Hardware:** ¿Cómo se conectan y funcionan los componentes físicos?
2. **Software:** ¿Cómo dar órdenes a la Raspberry Pi Pico W mediante código?



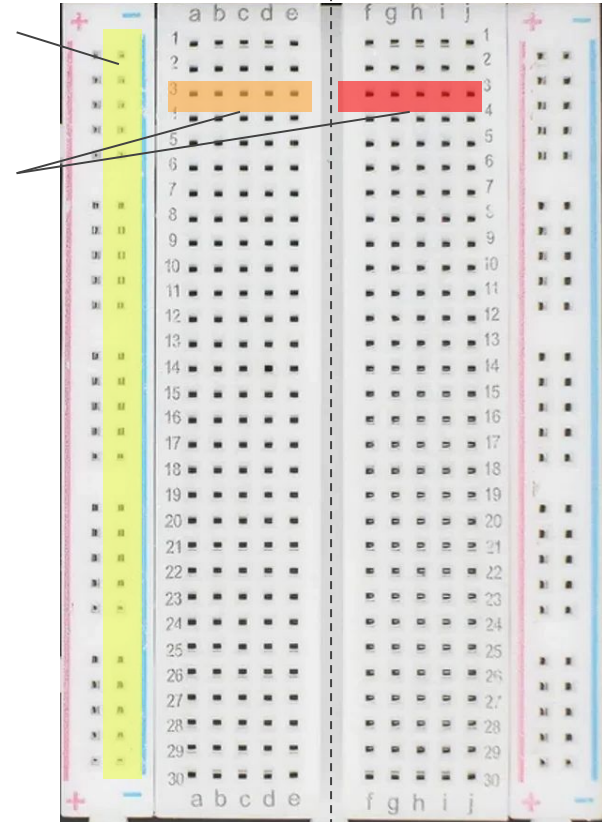
El hardware: Protoboard

La breadboard:

- Las columnas laterales (+ -) están **conectadas por columnas** entre ellas:
 - Si se conecta algo en dos agujeros de la misma columna, estarán conectados.
- Los agujeros de en medio, están **conectados por filas** entre ellos:
 - Si se conecta algo en una misma fila, estarán conectados.
 - Las filas están divididas en dos partes (*abcd* y *fghij*). Estas dos partes **NO están conectadas entre ellas**.

Interconectados
por columnas

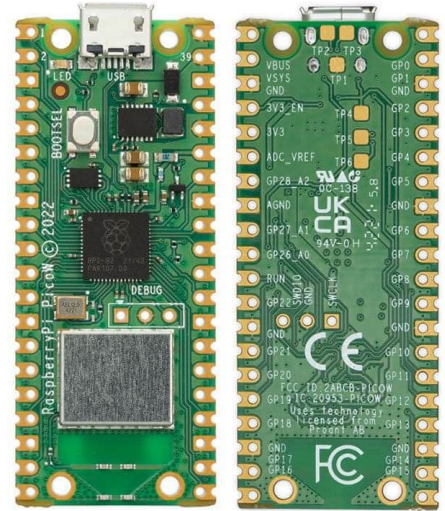
Interconectados
por filas (derecha e
izquierda)



El hardware: Raspberry Pi Pico

La placa Raspberry Pi Pico W:

- En la parte posterior de la placa encontrarás las etiquetas con los nombres y números de cada pin.
- Cada número corresponde a **un tipo de conexión** según tus necesidades. Para empezar, debes conocer:
 - **GND:** Es la toma de tierra. Cualquier circuito debe tener una conexión a GND para cerrarlo. Escoge cualquiera, hay varios.
 - **GPIO:** Son entradas o salidas digitales y se pueden utilizar para:
 - LEDs y botones.
 - Sensores analógicos .

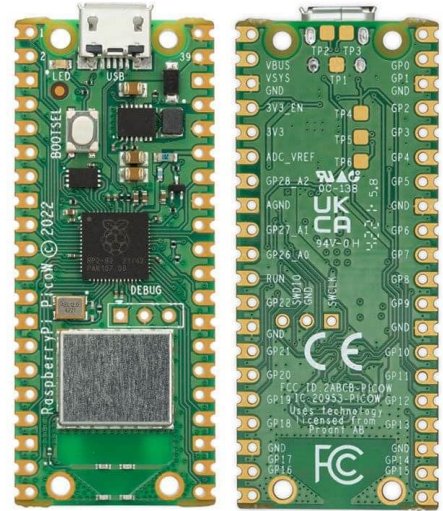


El hardware: las entradas y salidas (GPIO)

¿Qué GPIO debo usar?

Depende de lo que debas conectar:

- **Salidas digitales** (ej. LEDs): Cualquier GPIO, pero usaremos el GPIO15.
- **Entradas digitales** (ej. Botones): Cualquier GPIO, pero usaremos el GPIO14.
- **Entradas analógicas** (potenciómetro y fotorresistencia: **Solo los GPIO26, GPIO27 y GPIO28** tienen capacidad ADC para leer valores analógicos).



El hardware: GPIO

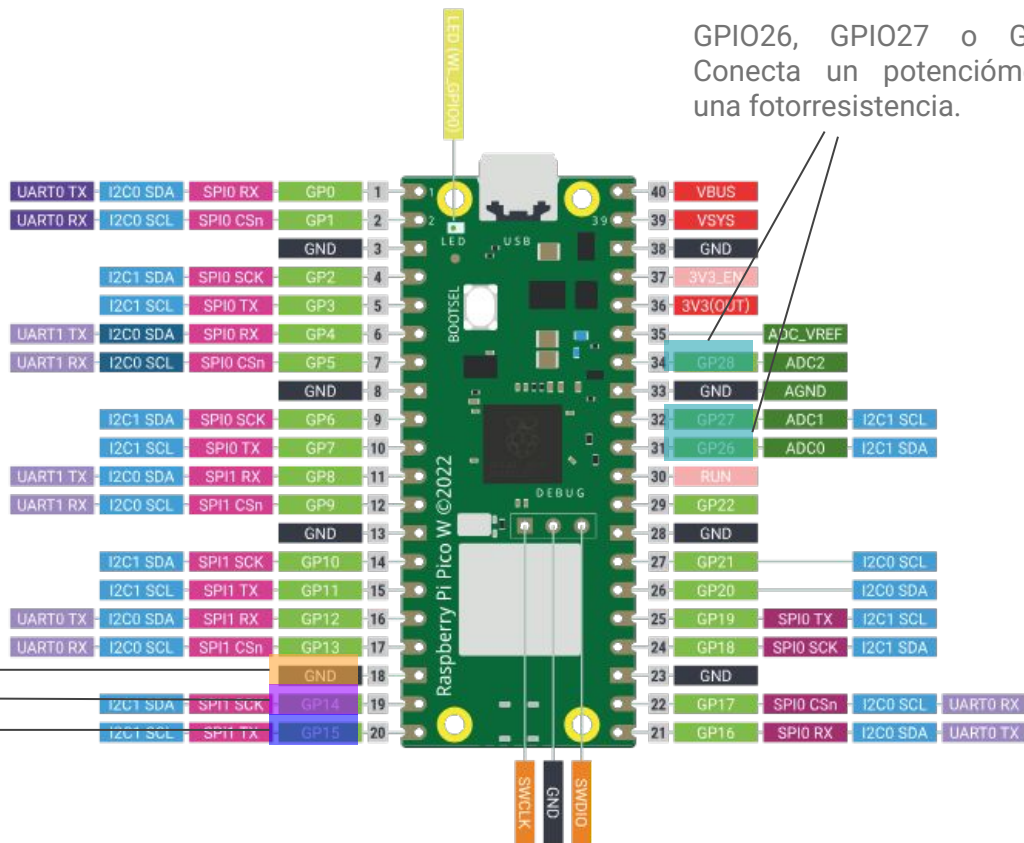
Los pines:

GPIO14:
Conecta
un botón

GND:
Cierra
un circuito

GPIO15:
Conecta
un LED

[Imagen ampliada](#)



RP2040

Red	Power
Black	Ground
Purple	UART / UART (default)
Green	GPIO, PIO, and PWM
Dark Green	ADC
Pink	SPI / SPI (default)
Blue	I2C / I2C (default)
Light Blue	System Control
Orange	Debugging

Infinion 43439

Yellow	GPIO
--------	------

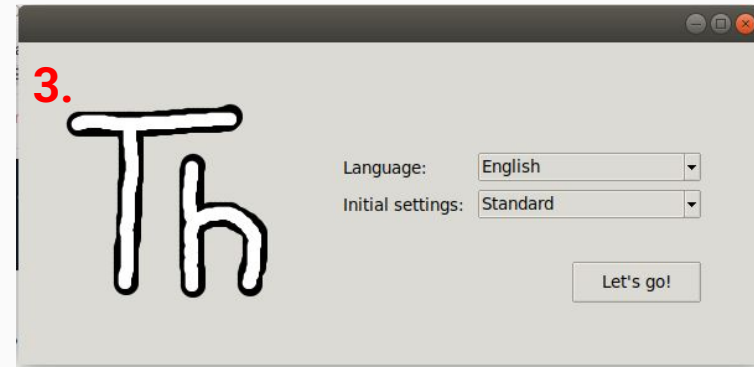
Instalación de Thonny

Thonny:



Para dar órdenes se necesita un entorno para programar. Thonny es un software sencillo para programar con **lenguaje Python**.

1. Descarga la versión de Thonny (<https://thonny.org/>) para tu sistema operativo.
2. Instálalo (no necesita permisos de administrador)
3. Selecciona el idioma que quieras y la configuración "Standard"



Instalación del firmware de Micropython

Thonny:



Vamos a instalar el firmware de Micropython en la Pico

1. Conecta la Pico W al ordenador mediante un cable USB.
2. Aparecerá una unidad (como un pendrive) RPI-RP2
3. Abre Thonny, ve a menú "Ejecutar", pestaña "Intérprete":

3.1 Selecciona "MicroPython (Raspberry Pi Pico)".

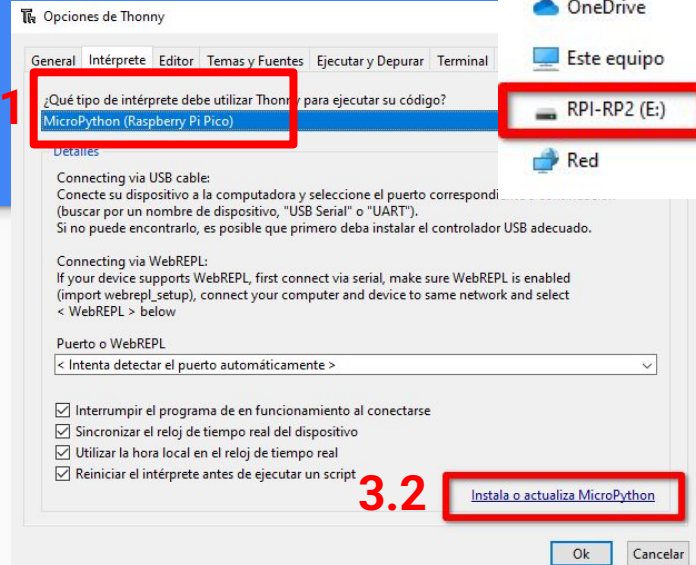
3.2 Pulsa en "Instala o actualiza Micropython".

3.3 Selecciona las características de tu Pico

3.4 Pulsa Instalar

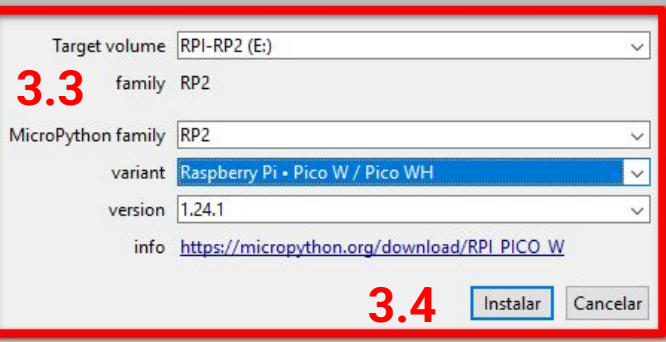
4. Ya puedes seleccionar tu puerto para usar tu Pico

3.1



2

3.2



3.3

3.4

El software para programar

Thonny:



Usaremos la aplicación Thonny para programar con **lenguaje Python**.

1. Conecta la Pico W al ordenador mediante un cable USB.
2. Abre Thonny, ve a "Ejecutar", pestaña "Intérprete":

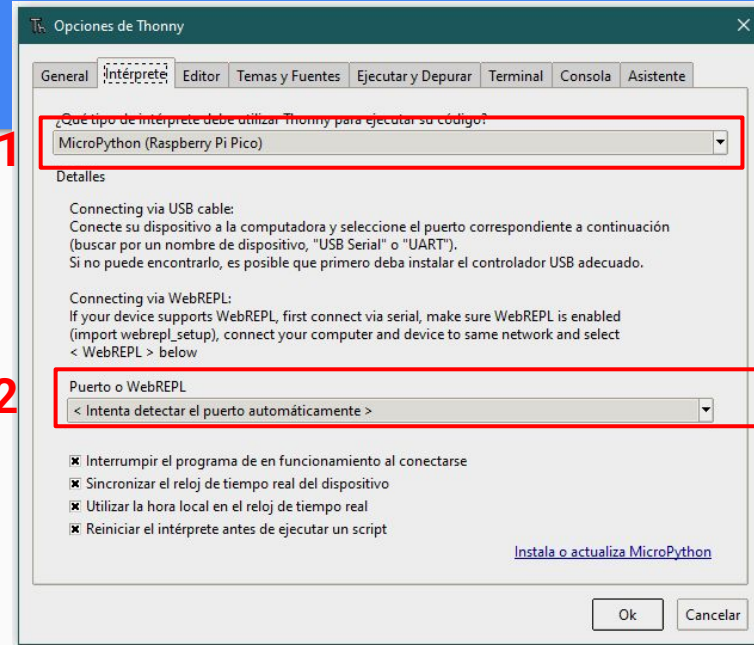
2.1 Selecciona "MicroPython (Raspberry Pi Pico)".

2.2 En "Puerto o WebREPL" -> selecciona el puerto.

3. Puedes pulsar abajo a la derecha, cuando Thonny detecte tu placa.

2.1

2.2



3.

MicroPython (Raspberry Pi Pico) • Board in FS mode @ /dev/ttyACM0



Práctica 0: LED integrado en la Pico

Parte de software:

Código python

- Copia esta programación a Thonny:

```
from machine import Pin
import time
led = Pin('LED', Pin.OUT)
led.on()
time.sleep(3)
led.off()
```

Importa la librería para controlar los pines GPIO

Importa la librería para controlar el tiempo

Configura el Pin interno como salida para controlar el LED de la placa

Enciende el LED

Espera 3 segundos

Apaga el LED



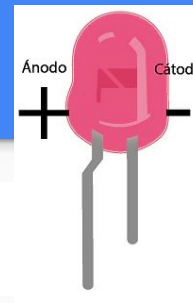
- Ejecuta el programa:



Práctica 1: Y fue la luz

Parte de hardware:

- **Objetivo:** encender un LED 3 segundos
- **Material necesario:**
 - Breadboard.
 - Microcontrolador.
 - LED.
 - 1 cable.
 - Resistencia 220 Ω



Tu circuito:

- Tu circuito debe empezar en el GPIO_15 y terminar en un GND.
- El LED necesita una resistencia de 220 Ω para limitar la corriente.
- **El circuito va de + a -** : Esto significa que la pata larga del LED (+) se conecta al GPIO_15 y la pata corta (-) se conecta a GND, pasando antes por la resistencia.
 - GPIO15 -> LED -> resistencia -> GND

Práctica 1: Y fue la luz

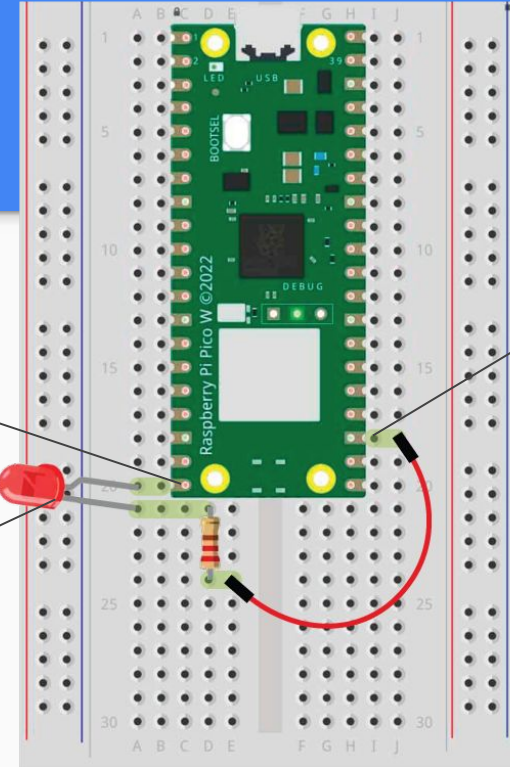
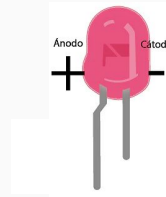
Parte de hardware

Tu circuito

Conecta los elementos de esta forma:

GPI015
Salida digital

GND
Tierra



GPI015 -> LED -> resistencia -> GND



Práctica 1: Y fue la luz

Parte de software

Código python

- Copia esta programación a Thonny:

```
from machine import Pin
import time
led = Pin(15, Pin.OUT)
led.on()
time.sleep(3)
led.off()
```

Importa la librería para controlar los pines GPIO

Importa la librería para controlar el tiempo

Configura el GPIO15 como salida para controlar el LED

Enciende el LED

Espera 3 segundos

Apaga el LED

- Ejecuta el programa:



Práctica 2: Pulsa y brilla



Parte de hardware

- **Objetivo:** encender un LED mientras se pulsa un botón.
- **Material necesario:**
 - Breadboard
 - Microcontrolador
 - LED
 - 3 cables
 - Resistencia 220Ω
 - Botón



Tu circuito:

- **Circuito LED:** Como antes:
 - GPIO15 -> LED -> resistencia -> GND
- **Circuito botón:** El botón debe conectarse entre GPIO14 y GND, usando la resistencia interna de la Pico (Pull-down):
 - GPIO14 -> Botón -> GND

Práctica 2: Pulsa y brilla

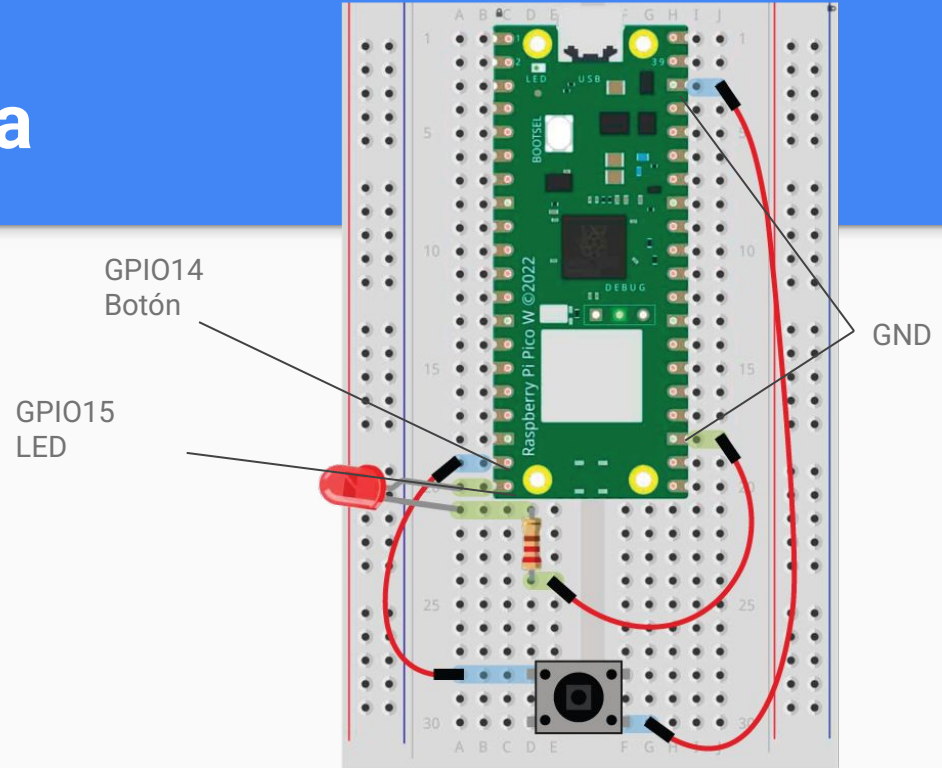
Parte de hardware

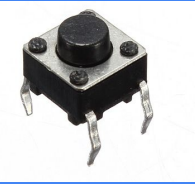
Tu circuito

Conecta los elementos de esta forma:

GPIO15 -> LED -> resistencia-> GND

GPIO14 -> Botón -> GND





Práctica 2: Pulsa y brilla

Parte de software:

Código python

- Copia esta programación a Thonny:

```
from machine import Pin
led = Pin(15, Pin.OUT)
boton = Pin(14, Pin.IN, Pin.PULL_UP)
while True:
    if boton.value():
        led.off()
    else:
        led.on()
```

- Ejecuta el programa



Importa la librería para controlar los pines GPIO
Configura GPIO15 como salida para controlar el LED
Configura GPIO14 como entrada con resistencia pull-up (Activo por defecto)
Bucle infinito para comprobar continuamente el estado del botón

- Si el botón está presionado (valor 0, LOW)
 - Apaga el LED
- Si el botón no está presionado (valor 1, HIGH)
 - Enciende el LED

Práctica 3: Ajusta la intensidad



Parte de hardware:

- **Objetivo:** Regular la intensidad de brillo del LED con un potenciómetro.
- **Material necesario:**
 - Breadboard.
 - Microcontrolador.
 - LED.
 - 4 cables.
 - Resistencia 220Ω
 - Potenciómetro.



Tu circuito:

- **Circuito LED:** Como antes:
 - GPIO15 -> LED -> resistencia -> GND
- **Circuito potenciómetro:** El potenciómetro tiene tres patas y dos soportes (se encajan en el espacio del medio de la breadboard). Con las patas a la derecha:
 1. Pata superior -> 3V3(OUT)
 2. Pata de en medio -> GPIO26
 3. Pata inferior -> GND

Práctica 3: Ajusta la intensidad

Parte de hardware:

Tu circuito

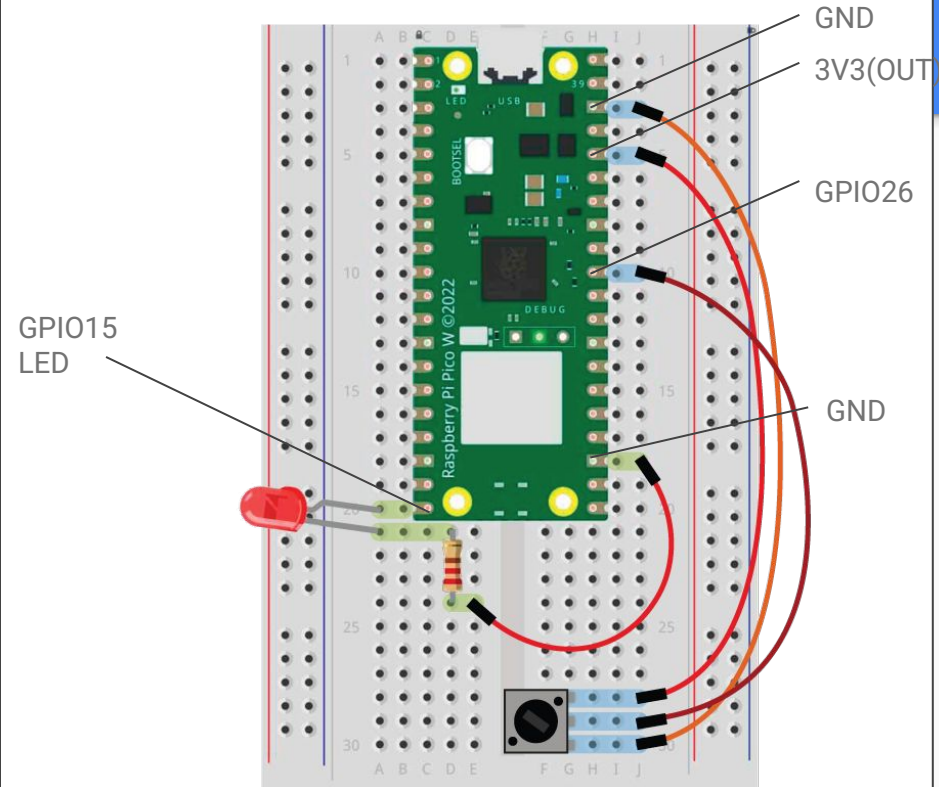
Conecta los elementos de esta forma:

GPI015 -> LED -> resistencia -> GND

Pata superior -> 3V3(OUT)

Pata de en medio -> GPIO26

Pata inferior -> GND





Práctica 3: Ajusta la intensidad

Parte de software: Código python

- Copia esta programación a Thonny:

```
from machine import Pin, ADC, PWM
import time
pot = ADC(26)
led = PWM(Pin(15))
led.freq(1000)
while True:
    valor = pot.read_u16()
    led.duty_u16(valor)
    time.sleep(0.01)
```

- Ejecuta el programa



Importa la librería para controlar los pines GPIO, leer valores analógicos, controlar la intensidad LED y añadir pausas.

Configura el potenciómetro como entrada analógica.

Configura el LED en el GPIO15 como salida PWM.

Fija la frecuencia del PWM en 1000 Hz.

Inicia un bucle infinito para leer el potenciómetro continuamente:

- *Lee el valor del potenciómetro en un rango de 0 a 65535.*
- *Ajusta la intensidad LED según el valor del potenciómetro.*
- *Pequeña pausa de 10ms para estabilidad.*

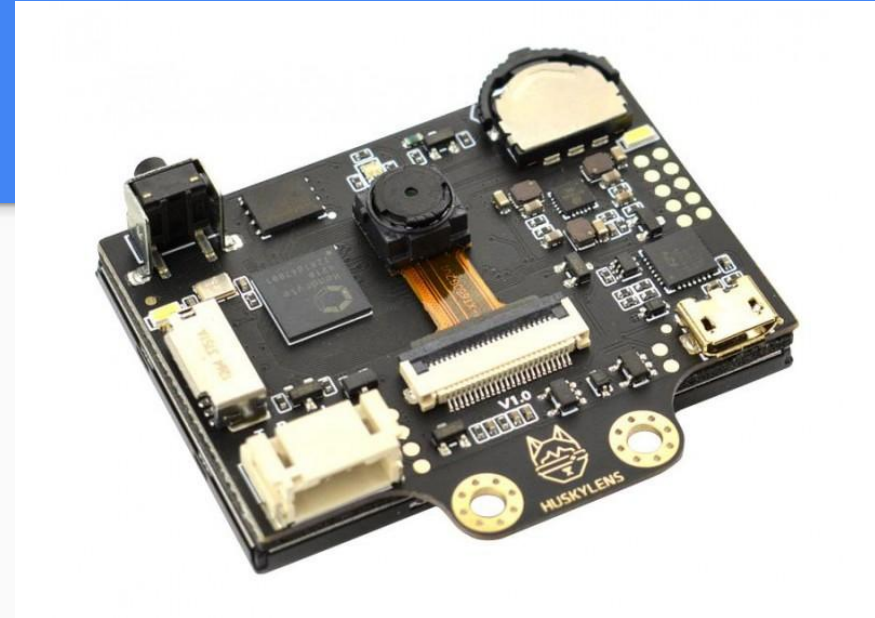
Comprobaciones básicas a realizar

Por ello, las comprobaciones básicas a realizar son:

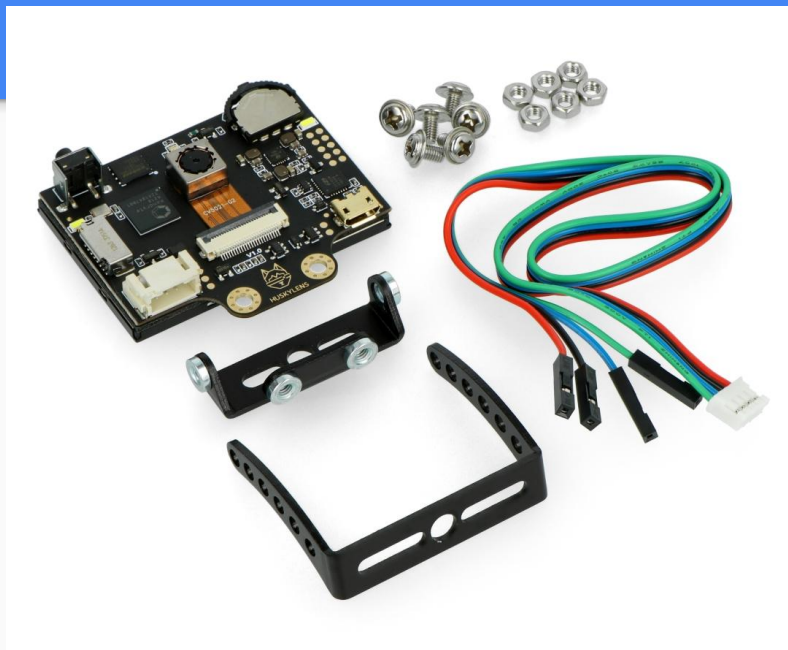
1. Asegúrate de que el cable sea de datos y no solo de carga.
2. Verificar el estado del firmware.
3. Cambiar de placa.
4. Depurar código con otra placa.
5. Depurar con MicroPhyton.

Agenda de Huskylens

1. Presentación del producto y elementos principales.
2. El hardware.
3. El software.
4. Prácticas.
5. Comprobaciones básicas a realizar.
6. Consultas urgentes.

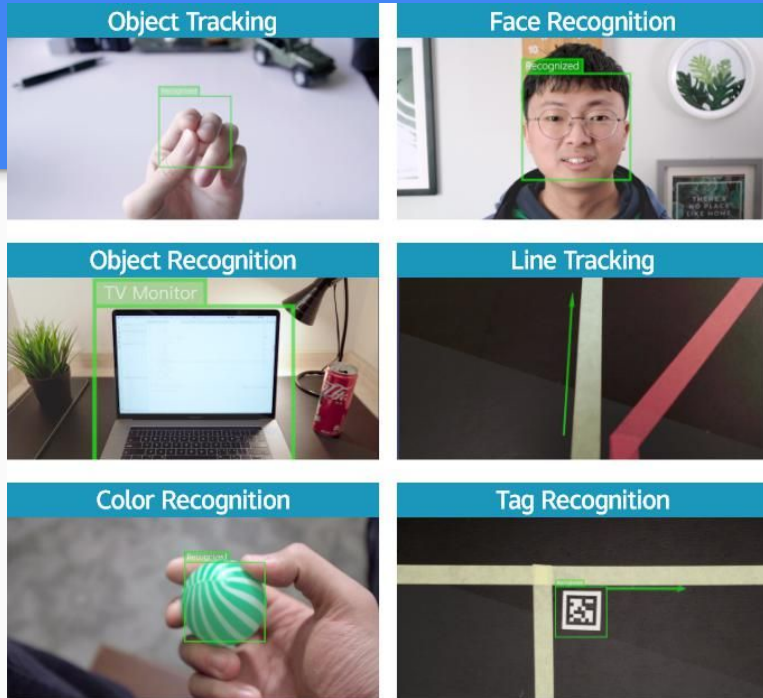


¿Qué hay dentro de la caja?



- HuskyLens.
- 6 tornillos M3.
- 6 tuercas M3.
- Soporte de montaje pequeño.
- Soporte de altura.
- Cable sensor Gravity de 4 pines.

¿Para qué sirve Huskylens?

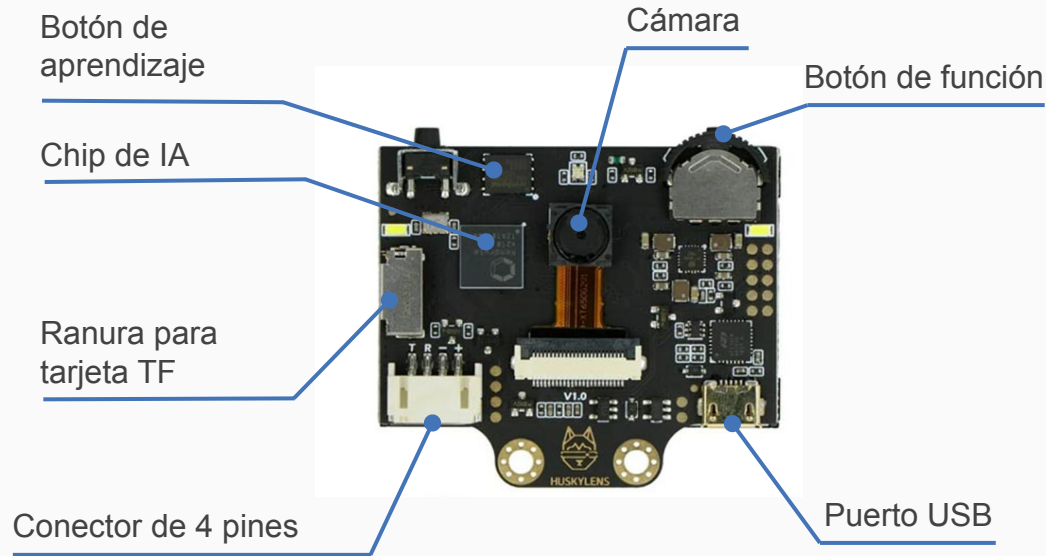


Cámara con inteligencia artificial diseñada para proyectos de robótica, IoT y automatización:

1. Reconocimiento facial.
2. Seguimiento de objetos.
3. Reconocimiento de objetos.
4. Seguimiento de línea.
5. Detección de color.
6. Detección de etiquetas.
7. Clasificación de objetos.

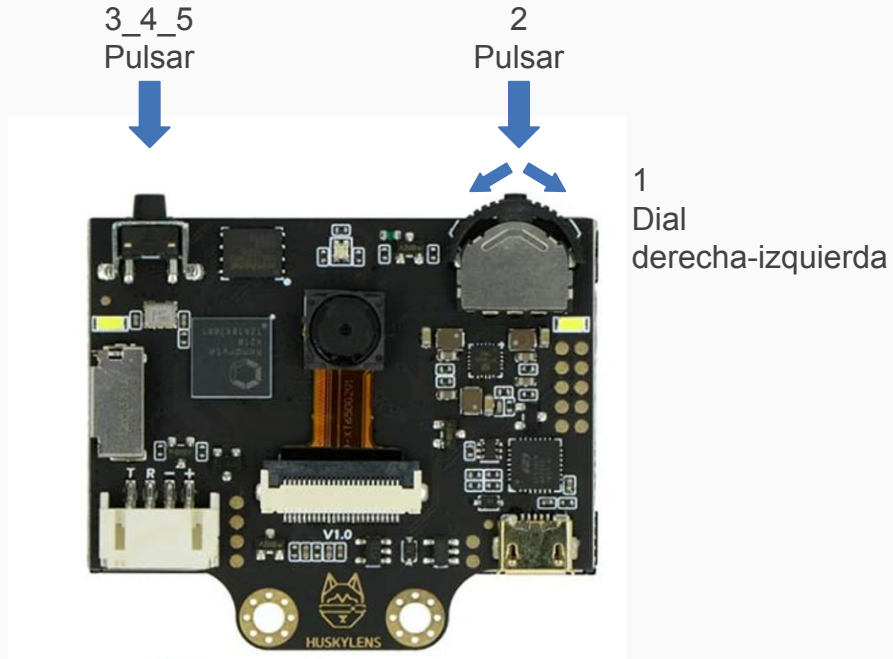
¿Es más potente ¿Huskylens o la Pico?

HuskyLens



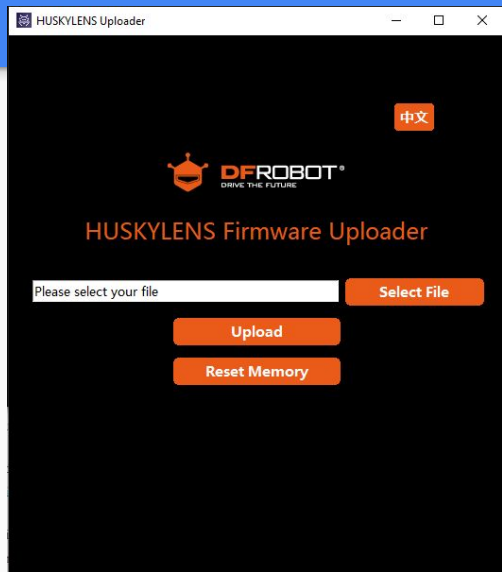
Carcasa imprimible

Botones Huskylens




1. Mover el "botón de función" para cambiar funciones.
2. Mantener presionado el "botón de función" para ingresar al menú de segundo nivel y para seleccionar.
3. Presionar brevemente el "botón de aprendizaje" para aprender el objeto.
4. Mantener presionado el "botón de aprendizaje" para aprender continuamente el objeto
5. Presionar brevemente el botón "botón de aprendizaje" hará que lo olvide.

Actualizar Firmware



1. Descarga el [cargador de HuskyLens](#) (Uploader)
 - Descomprime el archivo.
2. Descarga el [Driver USB](#).
3. Descarga el [firmware](#) más moderno
4. Conecta HuskyLens a un puerto USB
5. Ejecuta el cargador:
 - Selecciona el archivo del Driver USB (select file).
 - Pulsa Upload.

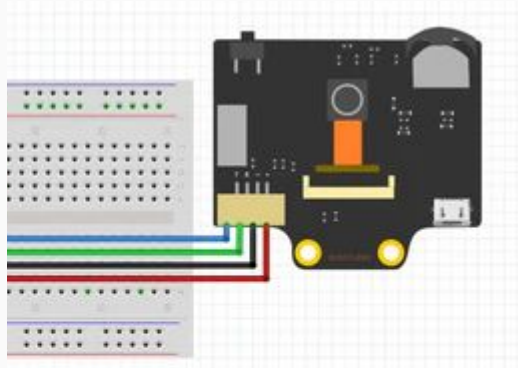
Nota 1: Si el cargador solicita el puerto COM, pulsa en el símbolo  de la barra inferior izquierda, haz clic con el botón derecho y selecciona "Administrador de dispositivos".

Nota 2: Si falla la carga, pulse "Reset Memory". Deja pasar un tiempo hasta encenderse dos luces en la HuskyLens.

¿Cómo funciona el Huskylens?

Combinando el **hardware** (parte física) con el **software** (programación):

1. **Hardware:** ¿Cómo se conectan y funcionan los componentes físicos?
2. **Software:** ¿Cómo dar órdenes a HuskyLens mediante código?
3. ¿Necesita HuskyLens software externo?



¿Cómo funciona el Huskylens?

HuskyLens **no** funciona de forma independiente; **NO** necesita una placa controladora, como Raspberry Pi Pico, para interpretar los datos y ejecutar acciones.



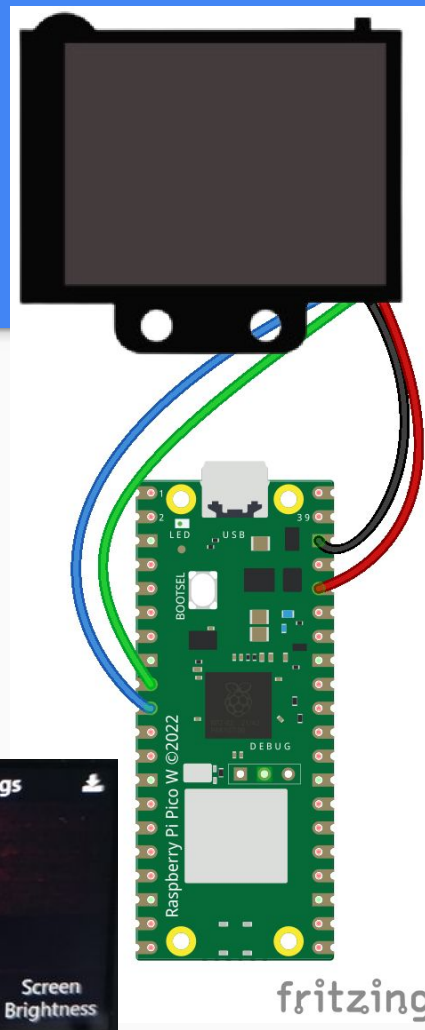
¿Cómo se conecta la HuskyLens con Raspberry Pi Pico W?

Hardware

Conecta los cables I2C de la HuskyLens a los pines de la Raspberry Pi Pico de esta forma:

- VCC → 3,3V (Pin 36. Se encarga de la alimentación)
- GND → GND (Pin 38, o cualquier GND. Es la toma de tierra)
- SDA → GPIO 6 (SDA) (Pin 6. Permite paso de datos)
- SCL → GPIO 7 (SCL) (Pin 7. Sincroniza)

Configura tu HuskyLens para comunicación I2C



El software

[Tutorial detallado](#)

Es imprescindible usar [una librería](#) para que ambos dispositivos se entiendan.

Sigue estos pasos:

1. Conecta la Raspberry Pi Pico con el circuito a tu computadora con un cable USB.
2. Abre Thonny y conecta el USB de la Pico
3. Abre un programa nuevo y Copia el [programa](#)
4. Copia la [librería](#) con el nombre “pyhuskylens.py”
5. Guarda DENTRO de la Pico.
6. EJECUTA.



Práctica 1: Primer reconocimiento

- **Objetivo:** Escribir en pantalla de Thonny un texto cuando HuskyLens detecte un rostro aprendido.
- **Material necesario:**
 - Circuito con Raspberry Pi Pico W y HuskyLens.

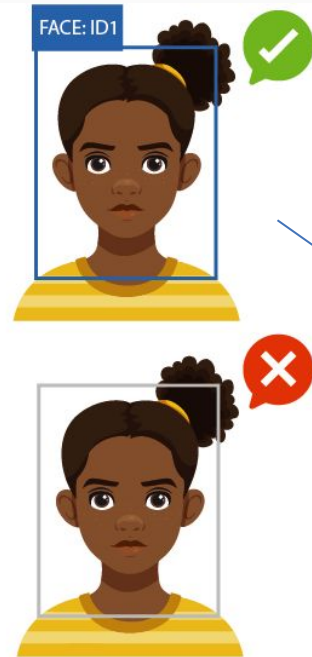
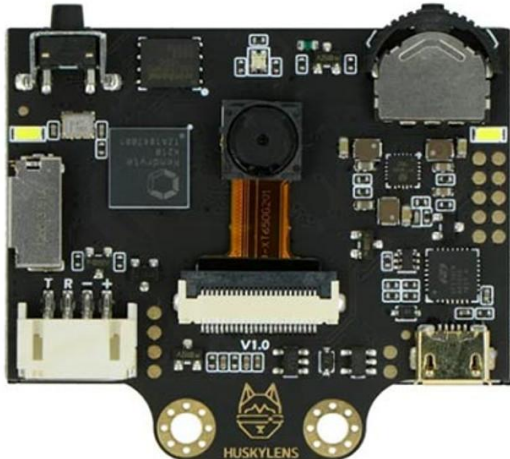
Sigue estos pasos:

1. Conecta el circuito a tu computadora.
2. Enseña un rostro a HuskyLens. Pulsa brevemente el botón “Aprender” hasta que aparezca un recuadro azul enmarcando el rostro.
3. Abre un proyecto nuevo y copia el código a Thonny. Ejecuta.
4. Enfoca el rostro aprendido.

Práctica 1: Primer reconocimiento

Pulsar para aprender

Seleccionar "Face Recognition"



X	No se detecta rostro
X	No se detecta rostro
X	No se detecta rostro
X	No se detecta rostro
X	No se detecta rostro
X	No se detecta rostro
X	No se detecta rostro
X	No se detecta rostro
😊	Rostro reconocido
😊	Rostro reconocido
X	No se detecta rostro
X	No se detecta rostro

Comprobaciones básicas a realizar

Por ello, las comprobaciones básicas a realizar son:

1. Comprobar la alimentación de Huskylens
2. Versión de Firmware.
3. Revisar la lente de la cámara.
4. Revisar las conexiones a la placa de control.

Apéndice: Usando Pico + HuskyLens con microblocks

<http://microblocks.fun/> Entorno visual de bloques para programar la Pico incluso con la HuskyLens

The screenshot shows the MicroBlocks web interface in a browser. The address bar displays `microblocks.fun/run/microblocks.html`. The interface includes a sidebar with categories like Output, Input, Pins, Control, Operators, Variables, Data, and My Blocks. A 'Connect' button is visible in the top right. A 'File Open' dialog is open, showing a file named 'HuskyLens' selected. A 'when started' block is connected to a 'forever' loop containing 'set user LED' and 'wait 500 millisecs' blocks. Red callouts with numbers 1 through 5 provide instructions: 1. Conectamos la Pico (Connect the Pico), 2. Actualizamos el firmware (Update the firmware), 3. Podemos usar bloques... (We can use blocks...), 4. Importar librerías (Import libraries), and 5. AI → HuskyLens (AI to HuskyLens).

1 Conectamos la Pico

2 Actualizamos el firmware

3 Podemos usar bloques...

4 Importar librerías

5 AI → HuskyLens

¡¡Gracias Javier!!

Apéndice II: Usando micro:bit + HuskyLens con Makecode

Proyecto Porterío automático con Makecode



Microsoft | micro:bit Bloques JavaScript

Buscar...

- Básico
- Entrada
- Música
- LED
- HuskyLens**
- Maqueen v4
- Maqueen v5
- Radio
- Bucles

Extensiones

Código "porterillo"

2 Inicialización

Usaremos Makecode y las extensiones de maqueen y HuskyLens

3

```
when button A pressed
  El botón A es el del Porterillo
  HuskyLens request data once and save into the result
  if HuskyLens check if frame is on screen from the result then
    LED izquierdo encender
    LED derecho apagar
    Los leds de maqueen actúan como el cierre de la puerta
    mostrar icono
  else
    LED izquierdo apagar
    LED derecho encender
    mostrar icono
```

al iniciar

- Usamos comunicaciones I2C
- HuskyLens initialize I2C until success
- HuskyLens switch algorithm to Face Recognition

¡Muchas gracias!

by [@javacasm](#)