MANEJO DE LOS GPIOS DE LA RASPBERRY 3+

Son varias las formas que se tienen para controlar el estado los pines de entrada y salida I/O GPIO de la raspberry.

Los pines manejan 3.3Vdc como máximo y 3mA de salida. Por lo cual tener precaución al conectar una Arduino, ya que este maneja pines de 5Vdc

Por medio de Python se puede controlar los pines fácilmente.

Un programa Python seria:

Import RPi.GPIO as GPIO # importamos la librerias

Import time # importamos la librería tiempo.

GPIO.setmode(GPIO.BOARD) # indicamos que vamos a nombrale los pines por los números de la placa. O por BCM para llamarlos por los GPIO.

GPIO.setup(7, GPIO.OUT) # le indicamos que el pin 7 sera salida

GPIO.setup(3,GPIO.IN) # se declara el pin 3 como entrada

se puede colocar resistencia internas PULLUP o PULL DOWN a la entrada de los pines

GPIO.setup(3,GPIO.IN,pull_up_down = GPIO.PUD_UP) # pin 3 como entrada y Resistencia pull up a la entrada

GPIO.setup(3,GPIO.IN,pull_up_down = GPIO.PUD_DOWN) # pin 3 como entrada y Resistencia de pull down de salida.

GPIO.output(7,GPIO.LOW) # se activa con alto el pin 7. Tambien se puede declarar GPIO.uotput(7,GPIO.HIGH)

GPIO.input(3) # lee el pin 3 como entrada

time.sleep(2) # delay por 2 segundos

GPIO.output(7,GPIO.LOW) # se desactiva en bajo el pin 7

time.sleep(1) delay por 1 segundo

GPIO.setup(5,GPIO.OUT) # pin 5 como salida

Para manejar un pin con PWM:

Se crea una instancia al pin PWM que se va a crear

PinPWM = GPIO.PWM(5,Frecuencia) # frecuencia en Hz. Max 8KHz.

PinPWM.start(cicloutil) # ciclo útil en porcentaje. De 0 a 100

PinPWM.ChangeFrecuency(frecuencia) # cambia la frecuencia

PinPWM.ChangeDutyCycle(cicloutil) # cambia el ciclo útil de 0 a 100

PinPWM.stop() # detiene la frecuencia del pin.

GPIO.cleanup() #Al finalizar el trabajo con los GPIO siempre limpiar los registros para evitar errores.

GPIO.setwarnings(False) # evitar todos lo mensajes de advertencia