

# Luz, micro:bit, ação!

## Illumine seus projetos com MicroPython

Juliana Karoline de Sousa | [@julianaklulo](https://twitter.com/julianaklulo)



# Juliana Karoline de Sousa



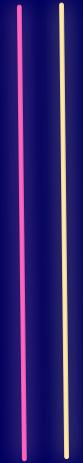
- ★ **Bacharel em Ciência da Computação | UFSCar**
- ★ **PyLadies São Carlos | co-fundadora e organizadora**
- ★ **Grupy-Sanca | co-fundadora e organizadora**
- ★ **Omnivector | software engineer**
- ★ **IoT, robótica, impressão 3D, MicroPython :3**





# Agenda

- 01 MicroPython**
- 02 BBC micro:bit**
- 03 Editor Python**
- 04 NeoPixels**
- 05 Exercícios**
- 06 Projeto final: Pacman**





# Repositório do Tutorial



Exemplos, exercícios e slides disponíveis em:  
<https://tinyurl.com/tutorial-neopixel>



01

# MicroPython

Python para microcontroladores



# Microcontroladores?

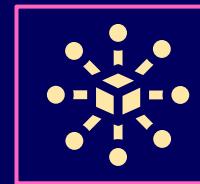
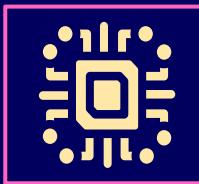




# O que é um microcontrolador?

## Círcuito integrado

Processador, memória e periféricos em um único chip

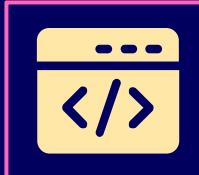


## I/O

Portas integradas de entrada e saída para interagir com sensores e atuadores

## Programável

Pode armazenar código customizado na memória



## Baixo consumo de energia

Pode ser utilizado em projetos alimentados por baterias



# O que é o MicroPython?



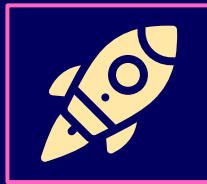
O **MicroPython** é uma implementação enxuta e eficiente do Python 3 que inclui um pequeno subconjunto da biblioteca padrão e é otimizada para execução em **microcontroladores** e em ambientes restritos.



# Por que usar o MicroPython?

## Produtividade

Sintaxe mais simples do que C/C++, poucas linhas já são o suficiente



## Abstração

É possível abstrair a camada de hardware de acordo com a aplicação

## Alto nível

Permite escrever código orientado a objetos



## Python

Segue a filosofia da linguagem Python



# Características do MicroPython

## Features:

- ★ Prompt interativo (REPL)
- ★ List comprehensions e generators
- ★ Tratamento de exceções
- ★ Acesso aos protocolos GPIO, PWM, ADC, UART, SPI

## Requisitos:

- ★ 256k de espaço de código
- ★ 16k de memória RAM

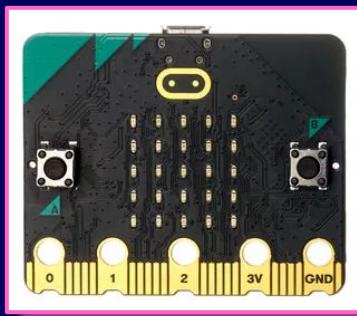
# Microcontroladores que rodam MicroPython



PyBoard



ESP8266/ESP32



BBC micro:bit



Raspberry  
Pi Pico



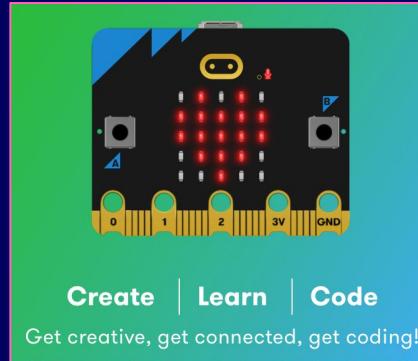
Arduino Nano  
RP2040

02

# BBC micro:bit

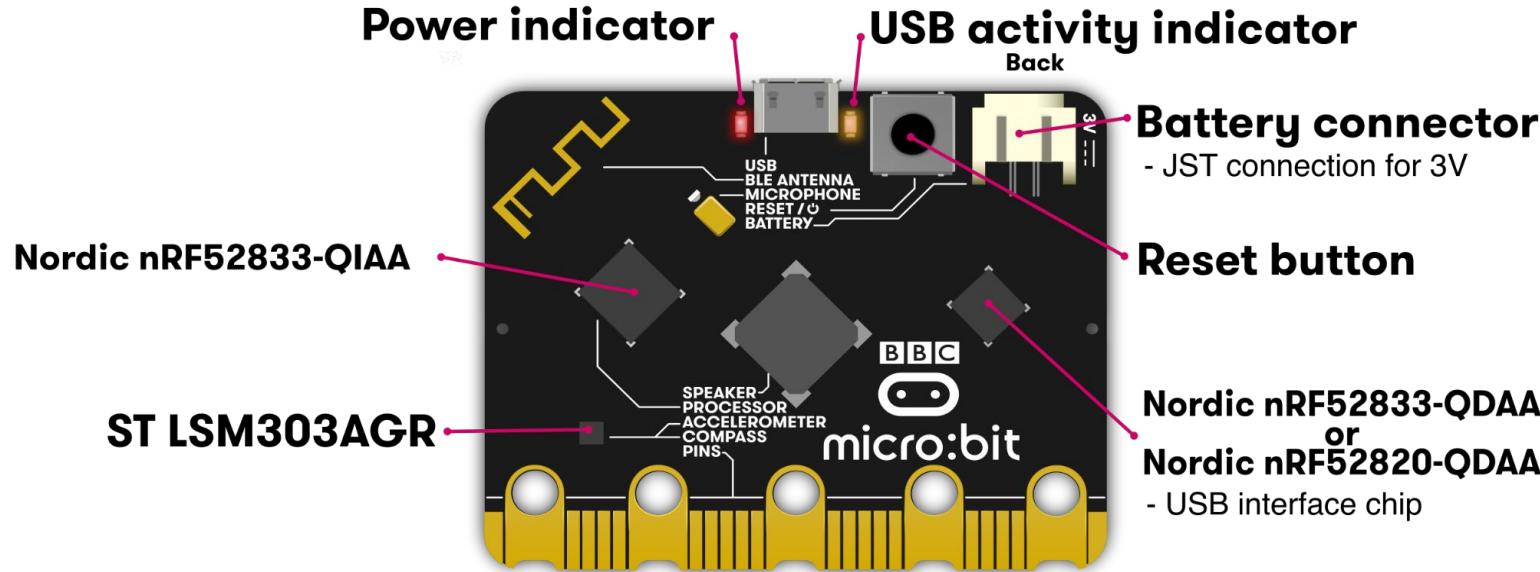
Computador de bolso para computação física

# O que é a BBC micro:bit?

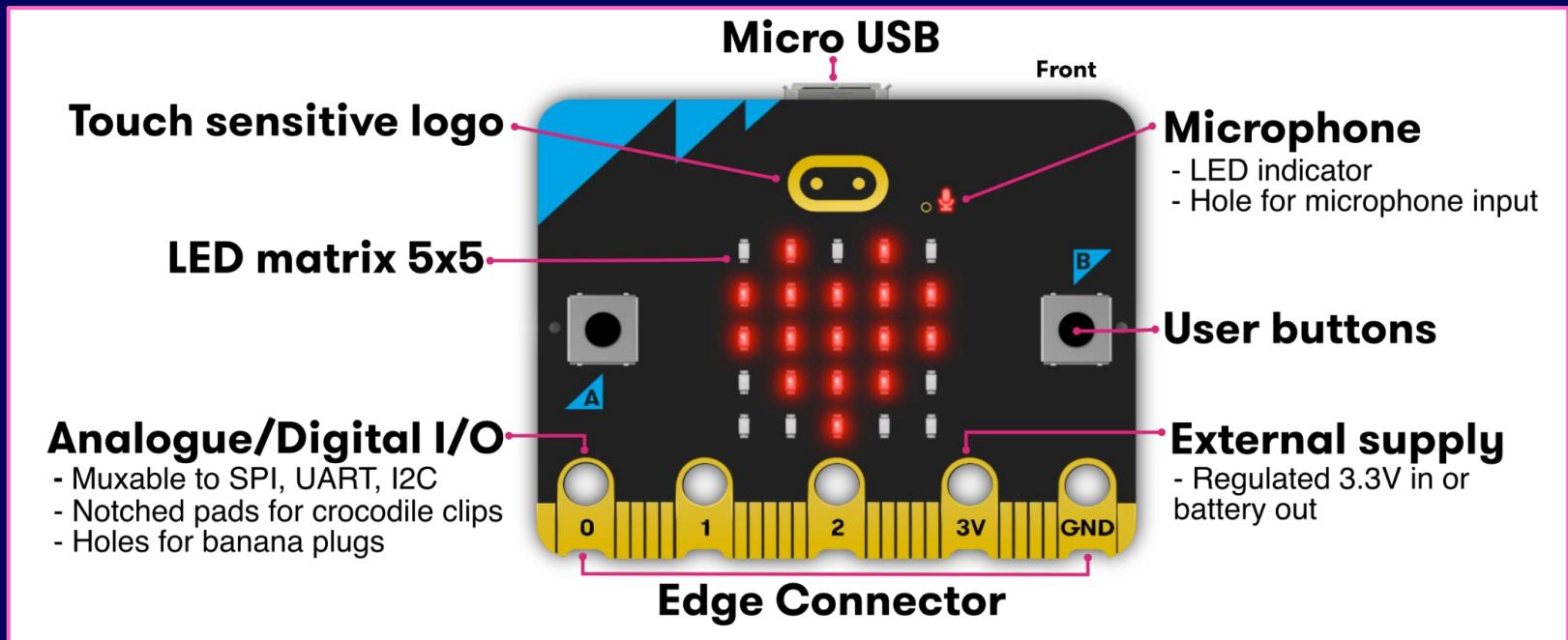


A **BBC micro:bit** é um computador de bolso que ensina como o software e o hardware funcionam juntos. Baseia-se no conceito de **computação física**, onde utiliza-se código para interagir com o mundo físico.

# Componentes da BBC micro:bit



# Componentes da BBC micro:bit



03

# Editor Python

Programando a BBC micro:bit no navegador



# <https://python.microbit.org>

The screenshot shows the Python code editor for the micro:bit. On the left, a sidebar lists various components: Variables, Display, Buttons, Loops, Logic, and Accelerometer. The 'Buttons' section is currently selected. The main area displays an 'Untitled project' with the following Python code:

```
1 # Imports go at the top
2 from microbit import *
3
4
5 # Code in a 'while True:' loop repeats forever
6 while True:
7     display.show(Image.HEART)
8     sleep(1000)
9     display.scroll('Hello')
10
```

To the right of the code is a preview of the micro:bit board showing a heart icon on the display and the text 'Hello' scrolling across it. Below the preview are several control sliders for shake, brightness, contrast, rotation, and volume. At the bottom are buttons for 'Send to micro:bit', 'Save', and 'Open...'. The overall interface has a purple and teal color scheme.

# Como utilizar a BBC micro:bit?

## Navegadores suportados (Google Chrome)

Coloque o cabo na placa e no computador

Escreva código .py no editor online

Clique em “**send to micro:bit**” e selecione o dispositivo

O arquivo .hex é salvo automaticamente na micro:bit

## Outros navegadores (Firefox)

Coloque o cabo na placa e no computador

Escreva código .py no editor online

Clique em “**send to micro:bit**” e baixe o arquivo .hex no computador

Copie o arquivo .hex para o dispositivo da micro:bit





# Hello,World!

Execute o código de exemplo na placa



# Como usar display da BBC micro:bit?

```
from microbit import *

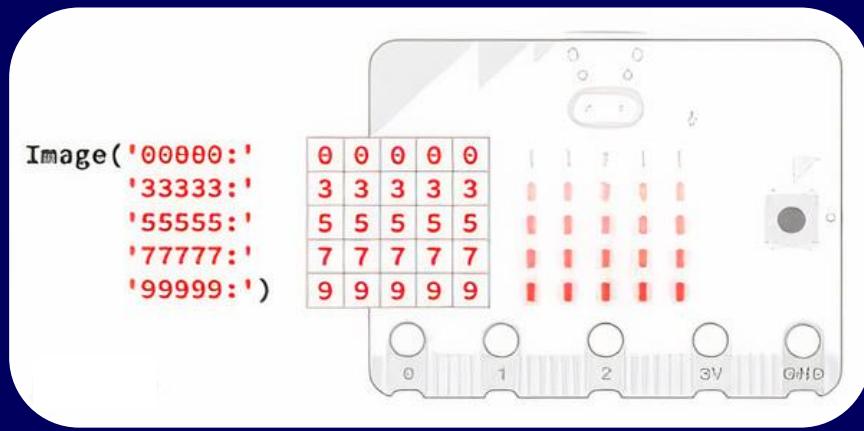
# Mostrar uma imagem predefinida
display.show(Image.HEART)

# Mostrar uma imagem personalizada
display.show(
    Image(
        "00000:"
        "33333:"
        "55555:"
        "77777:"
        "99999"
    )
)

# Mostrar um texto
display.scroll("Python Brasil 2024")

# Mostrar um pixel
display.set_pixel(0, 0, 9)

# Limpar o display
display.clear()
```



04

# NeoPixels

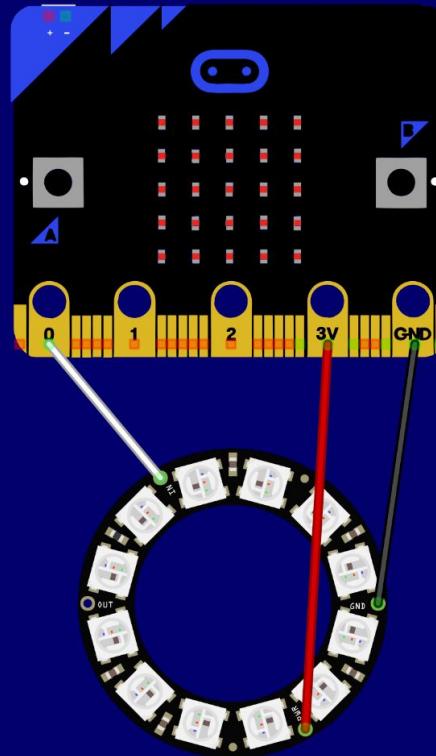
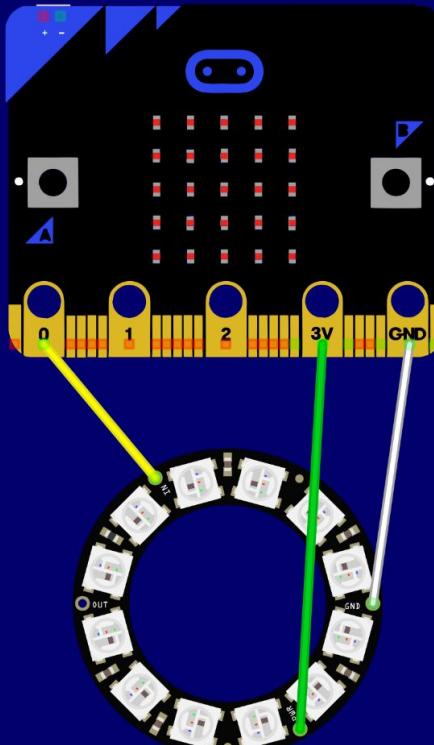
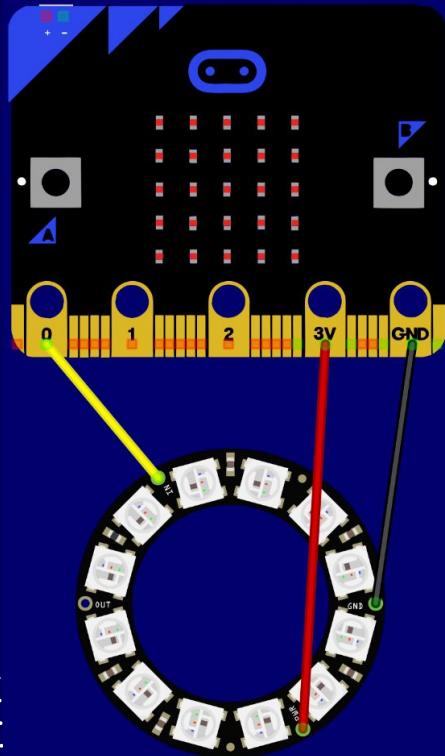
Controlando LEDs endereçáveis

# O que são NeoPixels?



**NeoPixels** são sequências de LEDs endereçáveis que podem ser controlados individualmente utilizando somente um fio para comunicação.

# Conectando o anel de LED na micro:bit



05

# Exercícios

**Controlando os LEDs com os sensores da micro:bit**

# Exercício #0

Usando os exemplos da documentação

# Exemplo #1 - Acender um LED

```
from microbit import *
import neopixel

np = neopixel.Neopixel(pin0, 12)
np[0] = (63, 63, 0)
np.show()
```

# Exemplo #2 - Acender todos os LEDs

```
from microbit import *
import neopixel

np = neopixel.NeoPixel(pin0, 12)
np.fill((0,0,63))
np.show()
```

# Exemplo #3 - Acender vários LEDs

```
from microbit import *
import neopixel

np = neopixel.NeoPixel(pin0, 12)
for pixel_id in range(len(np)):
    np[pixel_id] = (127, 0, 127)
    np.show()
    sleep(1000)
```

# Exemplo #4 - Apagar LEDs

```
from microbit import *
import neopixel

np = neopixel.NeoPixel(pin0, 12)
for pixel_id in range(5):
    np[pixel_id] = (0, 63, 0)
    np.show()
    sleep(1000)

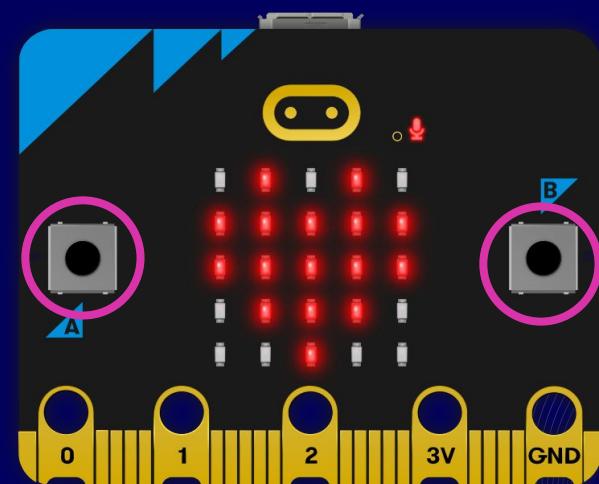
np.clear()
```

# Botões

Aprendendo o que iremos usar no próximo exercício

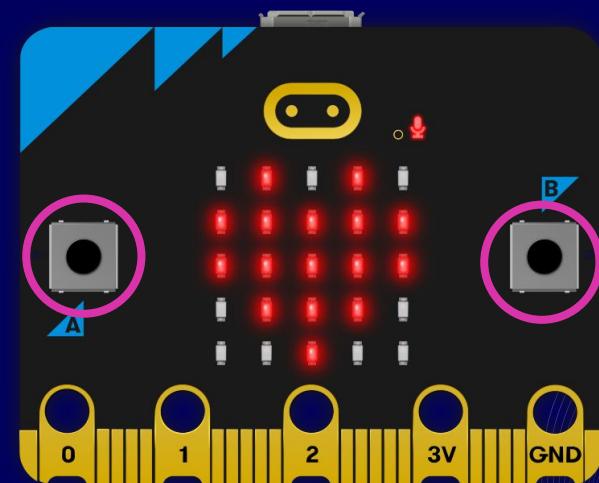
# Como usar os botões da BBC micro:bit?

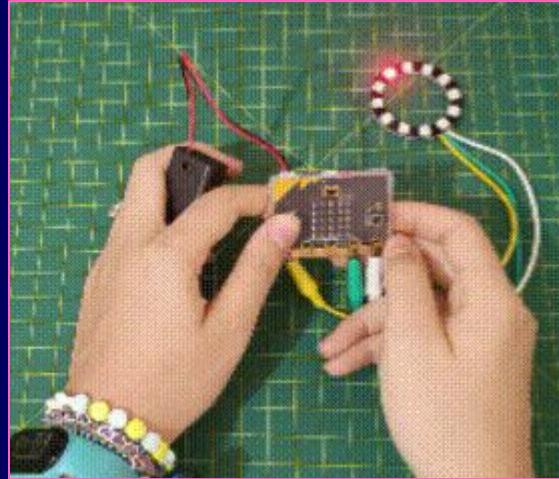
```
from microbit import *\n\n# Botão A foi pressionado?\nif button_a.was_pressed():\n    pass\n\n# Botão A está sendo pressionado?\nif button_a.is_pressed():\n    pass\n\n# Quantas vezes o botão A foi pressionado?\nquantity = button_a.get_presses()
```



# Exemplo #5: Lendo o estado dos botões

```
from microbit import *\n\nwhile True:\n    if button_a.is_pressed():\n        print("Botão A está sendo pressionado")\n    if button_b.is_pressed():\n        print("Botão B está sendo pressionado")\n\n    if button_a.was_pressed():\n        print("Botão A foi pressionado")\n    if button_b.was_pressed():\n        print("Botão B foi pressionado")\n\n    sleep(100)
```





# Exercício #1

Mover o LED aceso com os botões A e B

# Exercício #1: Mover o LED aceso com os botões

## 01 Defina um index

Será utilizado para indicar o LED aceso

## 02 While True

Execute o código dentro de um loop, com um sleep no final

## 03 Apague o index

Coloque (0, 0, 0) na cor do LED para apagá-lo

## 04 Verifique os botões

Aumente ou diminua o index de acordo com o botão apertado

## 05 Acenda o index

Escolha uma cor e use `np.show()` para acender o LED

**Dica:** use `% 12` ao ajustar o index para dar a volta no anel

# Exercício #1: Mover o LED aceso com os botões

```
from microbit import *
import neopixel

pixels = 12
np = neopixel.NeoPixel(pin0, pixels)

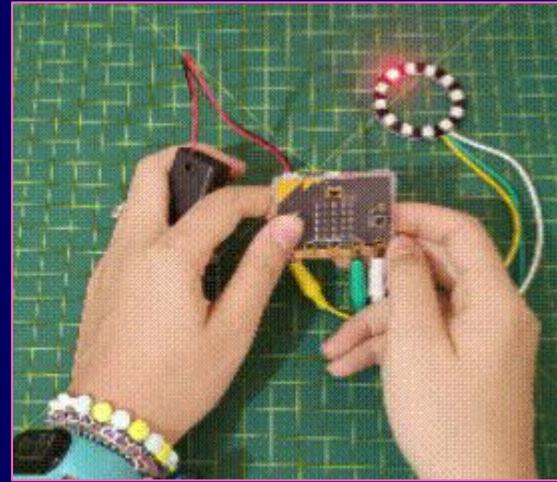
index = 0

while True:
    np[index] = (0, 0, 0)

    if button_a.is_pressed():
        index = (index - 1) % pixels
    elif button_b.is_pressed():
        index = (index + 1) % pixels

    np[index] = (255, 0, 0)
    np.show()

    sleep(100)
```

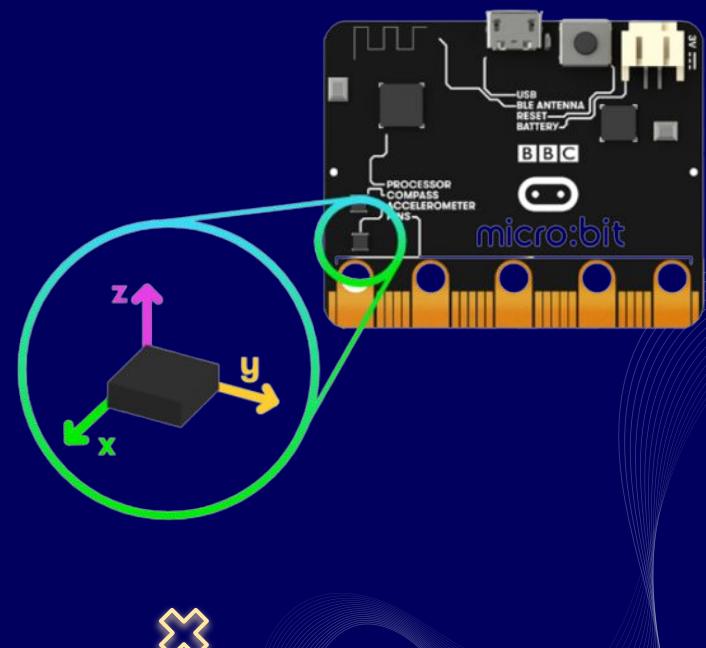


# Acelerômetro

Aprendendo o que iremos usar no próximo exercício

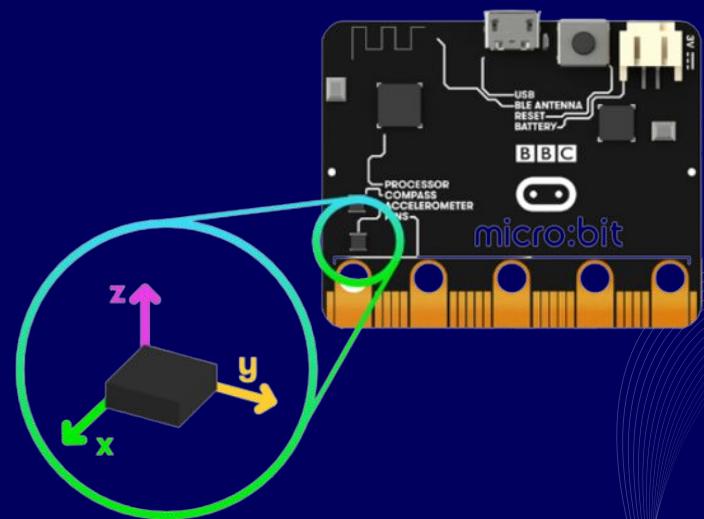
# Como usar acelerômetro da BBC micro:bit?

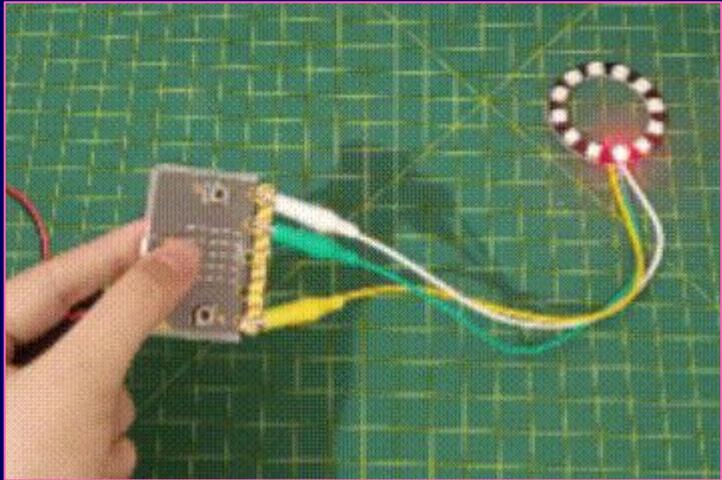
```
from microbit import *\n\n# Ler aceleração em cada eixo\nx = accelerometer.get_x()\ny = accelerometer.get_y()\nz = accelerometer.get_z()\n\n# Gesto está acontecendo?\nif accelerometer.is_gesture("face up"):\n    pass\n\n# Gesto aconteceu desde a última leitura?\nif accelerometer.was_gesture("shake"):\n    pass
```



# Exemplo #6: Lendo os gestos do acelerômetro

```
from microbit import *\n\nwhile True:\n    gesture = accelerometer.current_gesture()\n\n    if gesture == "up":\n        display.show(Image.ARROW_N)\n    elif gesture == "down":\n        display.show(Image.ARROW_S)\n    elif gesture == "left":\n        display.show(Image.ARROW_W)\n    elif gesture == "right":\n        display.show(Image.ARROW_E)\n\n    sleep(100)\n    display.clear()
```





# Exercício #2

Acender um LED aleatório quando balança a placa

# Exercício #2: Acender LED aleatório ao balançar

## 01 Defina um index

Será utilizado para indicar o LED aceso

## 02 While True

Execute o código dentro de um loop, com um sleep no final

## 03 Apague o index

Coloque (0, 0, 0) na cor do LED para apagá-lo

## 04 Verifique o gesto

Verifique se a placa está sendo balançada e sorteie um index

## 05 Acenda o index

Escolha uma cor e use `np.show()` para acender o LED

Dica: use `pixels - 1` como intervalo do random

# Exercício #2: Acender LED aleatório ao balançar

```
from microbit import *
import neopixel
import random

pixels = 12
np = neopixel.NeoPixel(pin0, pixels)

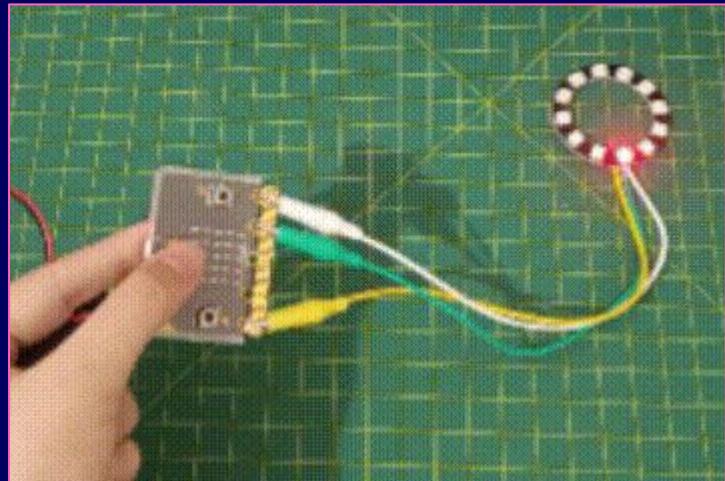
index = 0

while True:
    np[index] = (0, 0, 0)

    if accelerometer.is_gesture("shake"):
        index = random.randint(0, pixels - 1)

    np[index] = (255, 0, 0)
    np.show()

    sleep(100)
```



# Rádio

Aprendendo o que iremos usar no próximo exercício

# Como usar rádio da BBC micro:bit?

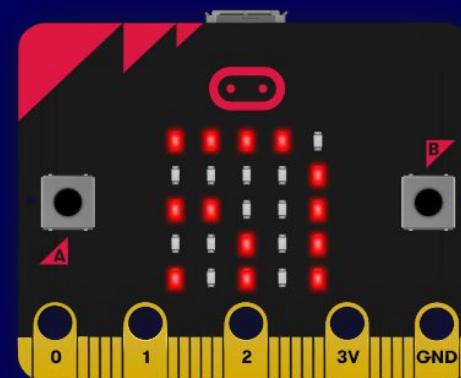
```
import radio

# Ligar o rádio
radio.on()

# Configurar o grupo e a força do sinal
# Group: 0-255, Power: 0-7
radio.config(group=23, power=7)

# Receber uma mensagem do grupo
message = radio.receive()

# Enviar uma mensagem para o grupo
radio.send("Python Brasil 2024")
```



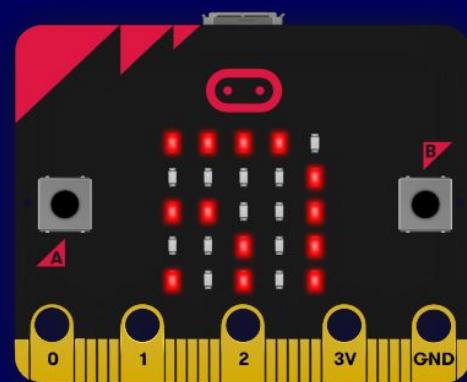
# Exemplo #7: Teleportando o pato

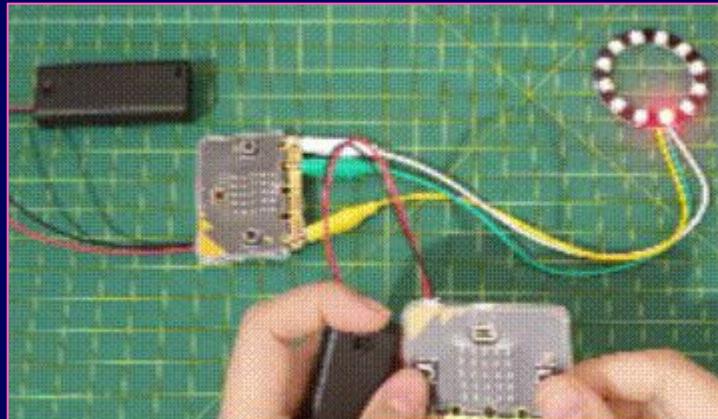
```
from microbit import *
import radio

GROUP = 0 # Defina o grupo de rádio com a sua dupla

radio.on()
radio.config(group=GROUP)

while True:
    if accelerometer.was_gesture("shake"):
        display.clear()
        radio.send("duck")
    if radio.receive() == "duck":
        display.show(Image.DUCK)
sleep(100)
```





# Exercício #3

**Mover LED através de mensagens de rádio de outra placa**

# Exercício #3: Mover LED através do rádio



## Sender

### 02 Calcule o index

Leia o x do acelerômetro e calcule o index de acordo

### 03 Envie a mensagem

Use `radio.send()` para transmitir o index para a outra placa

### 01 Defina um grupo

Ambas as placas precisam estar no mesmo grupo para funcionar

## Receiver

### 02 Receba a

Verifique se uma mensagem foi recebida com `radio.receive()`

### 03 Acenda o LED indicado

Apague o index antigo e acenda o novo index recebido pelo rádio



# Exercício #3: Mover LED através do rádio

```
from microbit import *
import radio

channel = 0
radio.config(channel=channel)
radio.on()

pixels = 12
limit = 250
index = 0

while True:
    if accelerometer.get_x() > limit:
        index = (index - 1) % pixels
    elif accelerometer.get_x() < -limit:
        index = (index + 1) % pixels

    radio.send(str(index))
    sleep(100)
```

Sender

```
from microbit import *
import neopixel
import radio

channel = 0
radio.config(channel=channel)
radio.on()

pixels = 12
np = neopixel.NeoPixel(pin0, pixels)

index = 0

while True:
    message = radio.receive()
    if message:
        np[index] = (0, 0, 0)
        index = int(message)
        np[index] = (255, 0, 0)
        np.show()
        sleep(100)
```

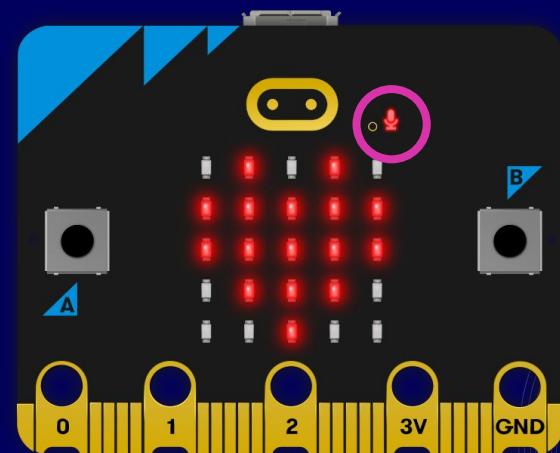
Receiver

# Microfone

Aprendendo o que iremos usar no próximo exercício

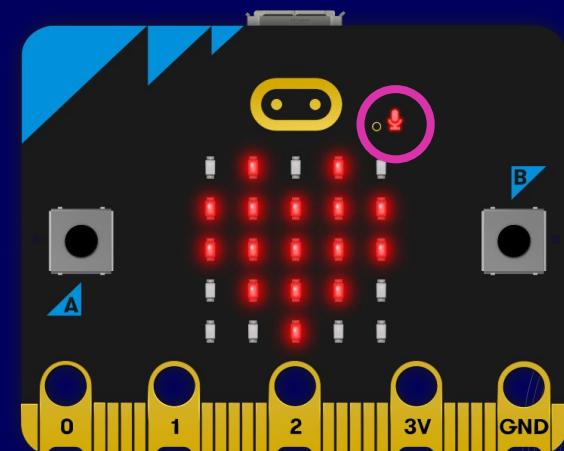
# Como usar microfone da BBC micro:bit?

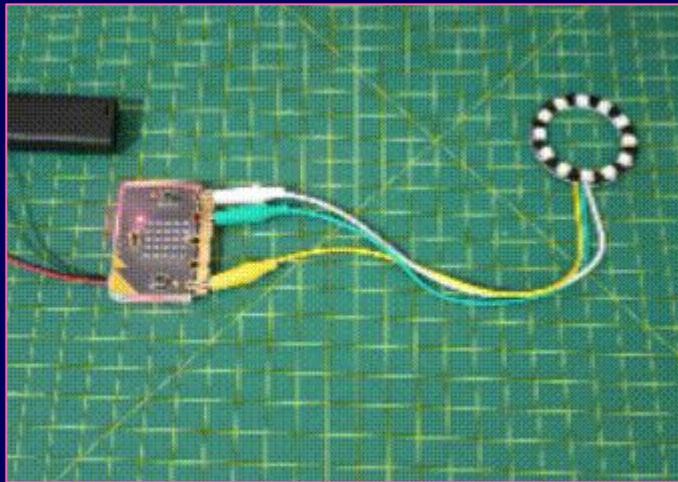
```
from microbit import *\n\n# Ler a intensidade do som (0-255)\nlevel = microphone.sound_level()\n\n# Ler evento de som atual (LOUD ou QUIET)\nevent = microphone.current_event()\n\n# Ler os eventos que já ocorreram\ncurrent_events = microphone.get_events()
```



# Exemplo #8: Lendo os valores do microfone

```
from microbit import *\n\nwhile True:\n    level = microphone.sound_level()\n    print(level)\n\n    sleep(100)
```





# Exercício #4

Trocar a cor do anel de acordo com o som do microfone

# Exercício #4: Trocando a cor de acordo com o som

## 01 Defina um limite

Será utilizado para saber se o som é alto o suficiente

## 02 While True

Execute o código dentro de um loop, com um sleep no final

## 03 Verifique o som

Leia o `sound_level()` e verifique se é maior que o limite definido

## 04 Sorteie uma cor

Use o `random` para sortear um valor para cada canal RGB

## 05 Acenda o anel todo

Use `np.fill()` e `np.show()` para acender o anel de LED

**Dica:** use **255** como intervalo do random

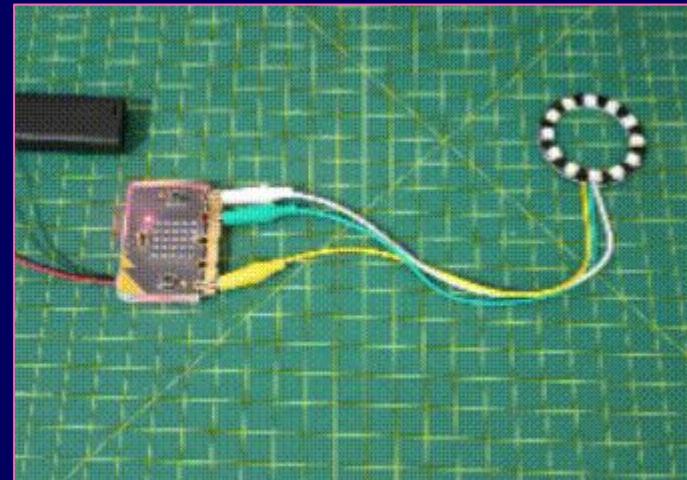
# Exercício #4: Trocando a cor de acordo com o som

```
from microbit import *
import neopixel
import random

pixels = 12
np = neopixel.NeoPixel(pin0, pixels)

sound_limit = 50

while True:
    if microphone.sound_level() > sound_limit:
        r = random.randint(0, 255)
        g = random.randint(0, 255)
        b = random.randint(0, 255)
        np.fill((r, g, b))
    np.show()
    sleep(100)
```

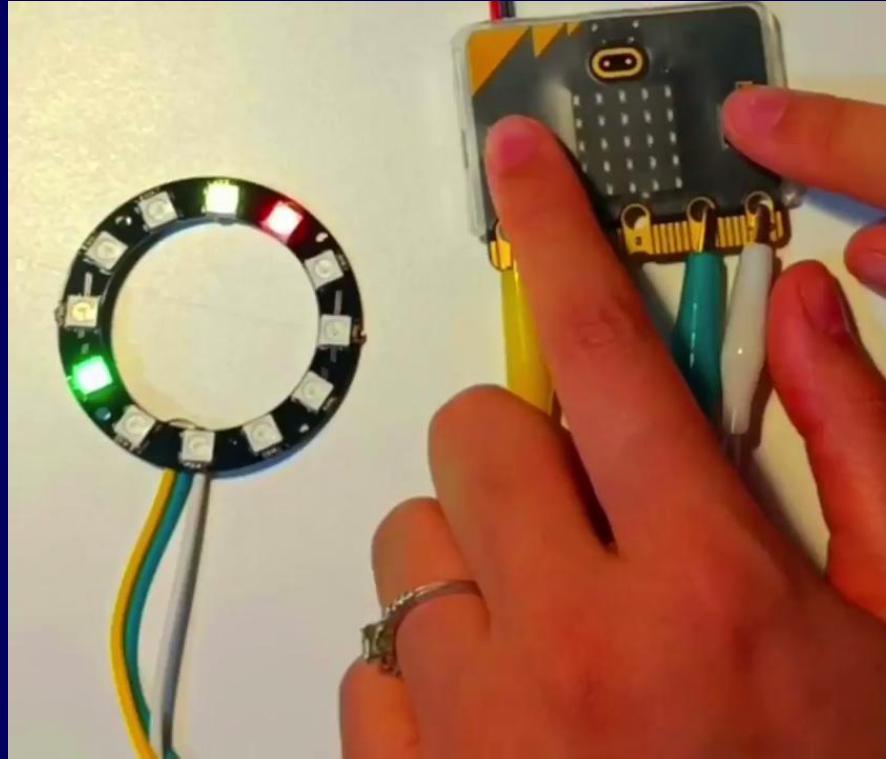


06

# Projeto Final

Criando o jogo do Pacman

# Projeto Final: Jogo do Pacman



# Recursos novos

Aprendendo a usar o alto-falante e o contador de tempo

# Como usar alto-falante da BBC micro:bit?

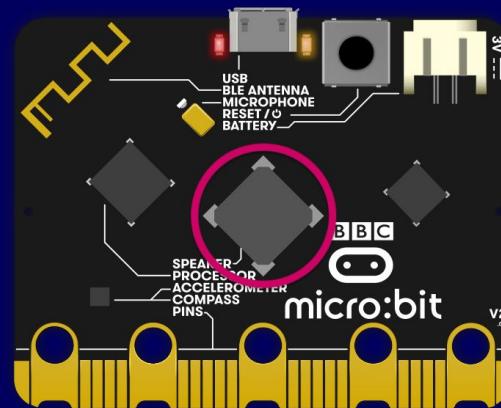
```
from microbit import *
import music, speech, audio

# Tocar música predefinida
music.play(music.POWER_UP)

# Criar sua própria música - formato: '{nota}{oitava}:{duração}'
music.play(
    [
        "C4:2", "D4:2", "E4:2", "F4:2",
        "G4:2", "A4:2", "B4:2",
    ]
)

# Texto para fala
speech.say("Hello, Python Brasil!")

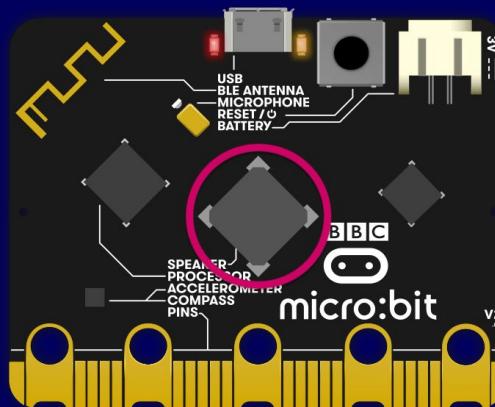
# Tocar sons expressivos
audio.play(Sound.YAWN)
```



# Exemplo #9: Tocar uma melodia

```
import music

music.play(
    [
        "G4:2", "A4:2", "B4:4", "D5:4", "D5:4", "B4:4", "C5:4", "C5:4",
        "r:2", "G4:2", "A4:2", "B4:4", "D5:4", "D5:4", "C5:4", "B4:8",
    ]
)
```



# time.ticks\_ms() e time.ticks\_diff()

**time.ticks\_ms()** é uma função que gera um contador de tempo, em milisegundos, que começa no momento em que foi instanciado.

**time.ticks\_diff()** serve para calcular a diferença de tempo entre dois contadores criados com **time.ticks\_ms()**.

```
tempo_1 = time.ticks_ms() # começou às 10:00:00
tempo_2 = time.ticks_ms() # começou às 10:00:05
time.ticks_diff(tempo_2, tempo_1) # retorna 5000ms
```

# Exemplo #10: time.ticks\_ms() e time.ticks\_diff()

```
from microbit import *
import time

start_time = time.ticks_ms()

while True:
    now = time.ticks_ms()
    if time.ticks_diff(now, start_time) > 3000:
        display.show(Image.HEART)
        break
```

# Projeto Final: Jogo do Pacman



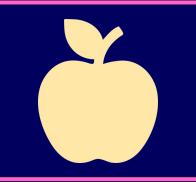
Pacman



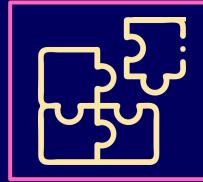
Fantasma

Direção do movimento é definida pelos botões

Muda de cor quando o Pacman fica forte



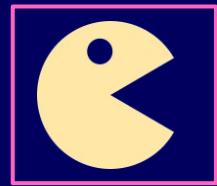
Fruta



Jogo

Dá força para o Pacman e permite captura

Roda até o Pacman ser capturado pelo fantasma



# Parte #1

Criando o Pacman

# Projeto Final #1: Pacman

## 01 `_init_(self, pixels)`

Configura a posição, a cor, velocidade, direção e força

## 02 `next_position(self)`

Calcula a próxima posição baseado na direção

## 03 `move(self)`

Move a cada 1000ms, na direção definida pelos botões

## 04 `show()`

Atualiza o index com a nova posição calculada

# Pacman.\_\_init\_\_()

```
class Pacman:  
    def __init__(self, pixels):  
        self.pixels = pixels  
        self.position = random.randint(0, self.pixels - 1)  
        self.color = (238, 173, 45)  
  
        self.speed = 1000  
        self.direction = 1  
        self.last_moved = time.ticks_ms()  
  
        self.strong = False
```

# Pacman.next\_position() and Pacman.move()

```
class Pacman:  
    ...  
    def next_position(self):  
        return (self.position + self.direction) % self.pixels  
  
    def move(self):  
        if button_a.was_pressed():  
            self.direction = -1  
        elif button_b.was_pressed():  
            self.direction = 1  
  
        if time.ticks_diff(time.ticks_ms(), self.last_moved) > self.speed:  
            self.position = self.next_position()  
            self.last_moved = time.ticks_ms()
```

# Pacman.show()

```
class Pacman:  
    ...  
    def show(self, np):  
        np[self.position] = self.color
```



# Parte #2

Criando o Fantasma

# Projeto Final #2: Ghost

## 01 `_init_(self, pixels)`

Configura a posição, as cores, velocidade e direção

## 02 `next_position(self)`

Calcula a próxima posição baseado na direção

## 03 `move(self)`

Move a cada 1500ms, seguindo no sentido horário

## 04 `randomize_position()`

Calcula uma nova posição aleatória quando é capturado

## 05 `set_color()`

Decide se vai ficar azul ou verde de acordo com a força

## 06 `show()`

Atualiza o index com a nova posição calculada

# Ghost.\_\_init\_\_()

```
class Ghost:  
    def __init__(self, pixels):  
        self.pixels = pixels  
        self.position = random.randint(0, self.pixels - 1)  
  
        self.regular_color = (0, 255, 0)  
        self.strong_color = (0, 0, 255)  
        self.current_color = self.regular_color  
  
        self.speed = 1500  
        self.direction = 1  
        self.last_moved = time.ticks_ms()
```

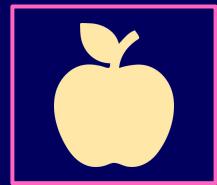
# Ghost.next\_position(), move() e randomize()

```
class Ghost:  
    ...  
    def next_position(self):  
        return (self.position + self.direction) % self.pixels  
  
    def move(self):  
        if time.ticks_diff(time.ticks_ms(), self.last_moved) > self.speed:  
            self.position = self.next_position()  
            self.last_moved = time.ticks_ms()  
  
    def randomize_position(self):  
        self.position = random.randint(0, self.pixels - 1)
```



# Ghost.set\_color() e Ghost.show()

```
class Ghost:  
    ...  
    def set_color(self, strong):  
        if strong:  
            self.current_color = self.strong_color  
        else:  
            self.current_color = self.regular_color  
  
    def show(self, np):  
        np[self.position] = self.current_color
```



# Parte #3

Criando a Fruta

# Projeto Final #3: Fruit

## 01 `_init_(self, pixels)`

Configura a posição, a cor, e o contador de tempo

## 02 `hide(self)`

Esconde a fruta após o Pacman ter capturado e inicia contador

## 03 `randomize_position()`

Calcula uma nova posição aleatória quando é capturado

## 04 `show()`

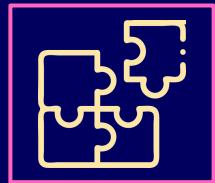
Atualiza o index com a nova posição calculada

# Fruit\_init\_0

```
class Fruit:  
    def __init__(self, pixels):  
        self.pixels = pixels  
        self.position = random.randint(0, self.pixels - 1)  
        self.color = (255, 0, 0)  
  
    self.got_fruit = time.ticks_ms()
```

# Fruit.hide(), randomize() e show()

```
class Fruit:  
    ...  
    def hide(self):  
        self.color = (0, 0, 0)  
        self.got_fruit = time.ticks_ms()  
  
    def randomize_position(self):  
        self.position = random.randint(0, self.pixels - 1)  
        self.color = (255, 0, 0)  
  
    def show(self, np):  
        np[self.position] = self.color
```



# Parte #4

Criando a Jogo

# Projeto Final #4: Game

## 01 `_init_(self, pixels)`

Configura os NeoPixels e instancia Pacman, Ghost e Fruit

## 02 `check_fruit_collision(self)`

Verifica se o Pacman capturou a fruta para ficar forte

## 03 `check_strong(self)`

Verifica se já esgotou o tempo que o Pacman fica forte

## 04 `check_ghost_collision(self)`

Verifica se o Pacman capturou um fantasma

## 05 `got_ghost()` e `end()`

Fica feliz quando o Pacman estava forte e triste quando fraco

## 06 `run()`

Implementa a lógica do jogo

# Game.\_\_init\_\_()

```
class Game:  
    def __init__(self, pin, pixels):  
        self.pixels = pixels  
        self.np = neopixel.NeoPixel(pin, self.pixels)  
  
        self.pacman = Pacman(self.pixels)  
        self.ghost = Ghost(self.pixels)  
        self.fruit = Fruit(self.pixels)  
  
        self.strong_time = 5000
```

# Game.check\_fruit\_collision()

```
class Game:  
    ...  
    def check_fruit_collision(self):  
        if self.pacman.position == self.fruit.position and not self.pacman.strong:  
            music.play(music.JUMP_UP, wait=False)  
            display.show(Image.HAPPY)  
            self.pacman.strong = True  
            self.fruit.hide()  
            self.ghost.set_color(self.pacman.strong)
```

# Game.check\_strong()

```
class Game:  
    ...  
    def check_strong(self):  
        if (  
            time.ticks_diff(time.ticks_ms(), self.fruit.got_fruit) > self.strong_time  
            and self.pacman.strong  
        ):  
            music.play(music.JUMP_DOWN, wait=False)  
            display.clear()  
            self.pacman.strong = False  
            self.fruit.randomize_position()  
            self.ghost.set_color(self.pacman.strong)
```

# Game.check\_ghost\_collision()

```
class Game:  
    ...  
    def check_ghost_collision(self):  
        if self.pacman.position == self.ghost.position:  
            if self.pacman.strong:  
                self.got_ghost()  
                self.ghost.randomize_position()  
                return False  
            else:  
                self.end()  
                return True
```

# Game.got\_ghost() e Game.end()

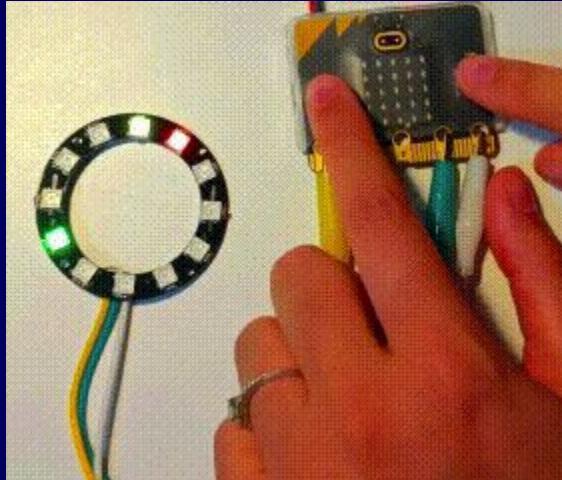
```
class Game:  
    ...  
    def got_ghost(self):  
        display.show(Image.YES)  
        music.play(music.BA_DING, wait=False)  
  
    def end(self):  
        display.show(Image.SAD)  
        music.play(music.WAWAWAWAA)
```

# Game.run()

```
class Game:  
    ...  
    def run(self):  
        while True:  
            self.np.clear()  
            self.pacman.move()  
            self.ghost.move()  
  
            self.check_fruit_collision()  
            if self.check_ghost_collision():  
                break  
            self.check_strong()  
  
            self.fruit.show(self.np)  
            self.ghost.show(self.np)  
            self.pacman.show(self.np)  
            self.np.show()  
  
            sleep(100)
```

# game = Game()

```
game = Game(pin=pin0, pixels=12)  
game.run()
```



# Testando o jogo

Execute o código completo na placa e divirta-se!



# Conclusão

Com a biblioteca **NeoPixel**, é possível usar a mesma abordagem para controlar sequências de LED independente do tamanho delas.

## Ideias de projetos:

- ★ Acender luzes de escadas com sensor de presença
- ★ Acender luzes externas com sensor de luminosidade

O que você implementaria?

# Obrigada!

Dúvidas?



@julianaklulo