



By Martin Ribelotta

Emtech S.A.

¿Que es micropython?

- Interprete de Python ligero y minimalista
- Pensado para microcontroladores
- Orientado a tiempo real y control
- No requiere sistema operativo

Diferencias entre CPython y Micropython

	CPython	Micropython
Memoria Minima	15MB	2K8K
Con pilas	30MXGB	32K64K
Plataformas	OS Unix, Win,	Sin sistema operativo
Librerias	Red, analisis numerico, templates, IA	Control de motores, IoT, procesamiento de seÍal, redes industriales

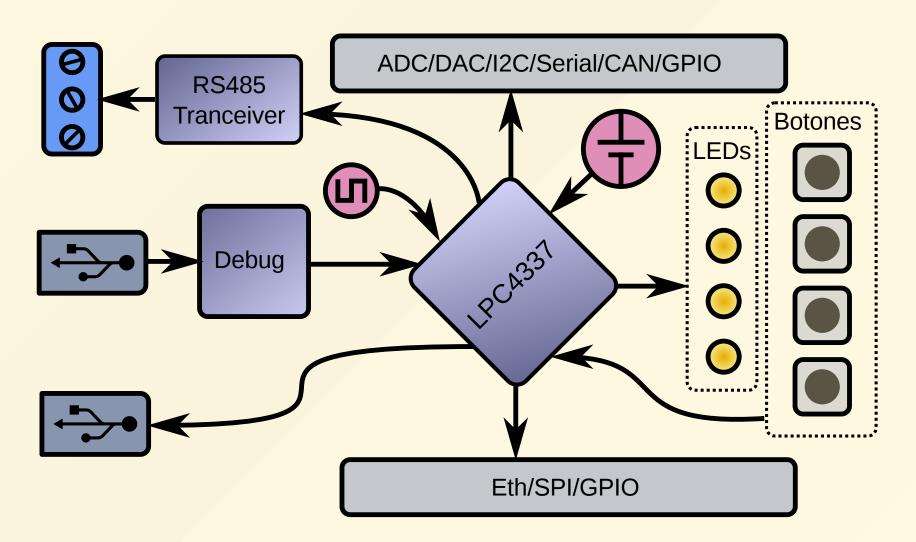
¿Que es EDU-CIAA?

- Parte del proyecto CIAA
- CIAA Computadora Industrial Abierta Argentina
- Desarrollo colectivo de hardware libre
- Pensado para la industria
- Con versiones educativas para escuelas y universidades
- EDU + CIAA = extstyle extstyle

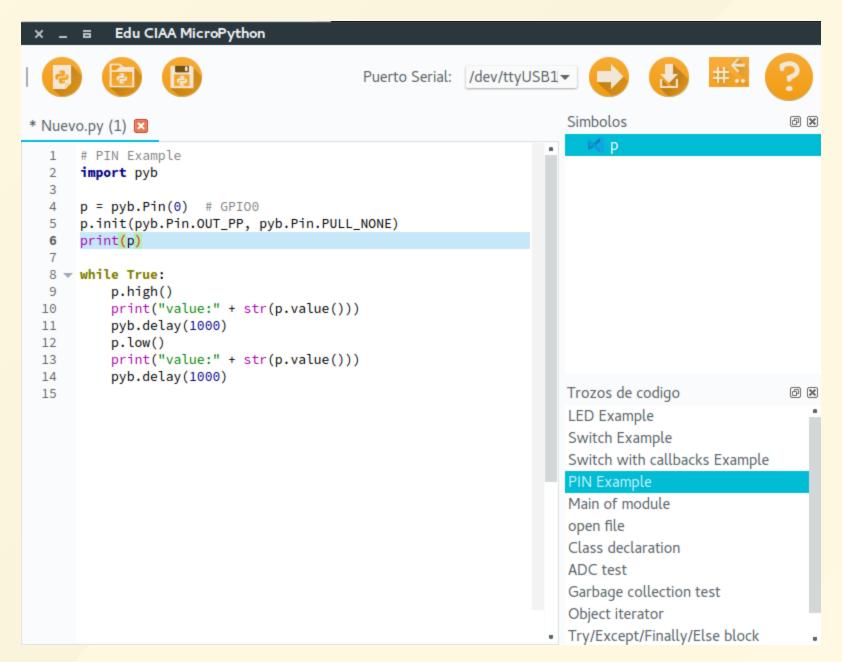
EDU-CIAA-NXP



EDU-CIAA-NXP



Entrono de desarrollo uPyIDE



Entrono de desarrollo terminal serial

screen /dev/ttyUSB1 115200

```
martin@martin-Lenovo-G480: ~
MicroPython v1.5.2-258-g4ad9baf on 2016-11-06; EDU-CIAA-NXP with LPC4337
Type "help()" for more information.
>>> import pyb
>>> pyb.LED(1).on()
>>> sw1 = pyb.
 name
               millis
                              elapsed millis delay
                              UART
LED
             Switch
                                              Pin
ExtInt
               DAC
                              Timer
                                              PWM
ADC
               Keyboard
                              LCD
                                              EEPROM
SPI
               RTC
                              12C
>>> sw1 = pyb.Switch(1)
>>> sw1.
               callback
switch
>>> swl.switch
>>> sw1.switch()
False
>>>
```

```
import pyb

led1 = pyb.LED(1);

def main():
    led1.on();
    pyb.delay(100);
    led1.off();
    pyb.delay(200);

main()
```

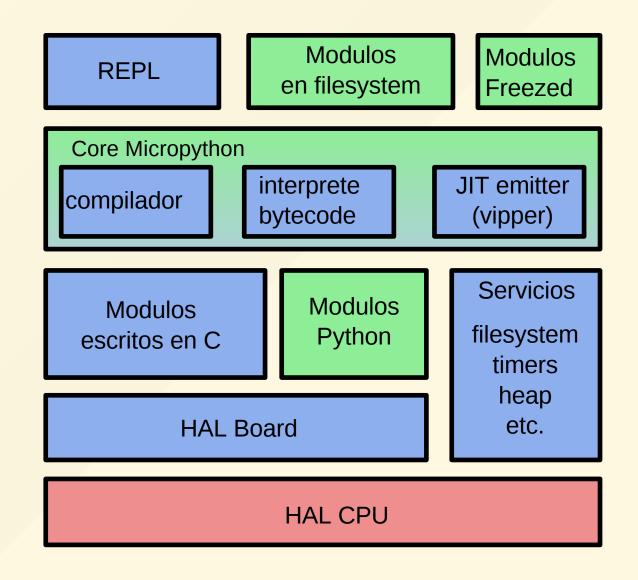
```
import pyb
switch, endsw = pyb.Switch(1), pyb.Switch(2)
r, g, b = pyb.LED(\frac{4}{}), pyb.LED(\frac{5}{}), pyb.LED(\frac{6}{})
def run_loop(leds=(r, g, b)):
    print('Loop started...')
    while not endsw.switch():
         if switch.switch():
             [led.on() for led in leds]
         else:
             [led.off() for led in leds]
>>> run_loop();
```

```
def meditor(filename):
    print("+ line <-- append line to file")</pre>
    print("blank line end edit")
    with open(filename, 'at') as f:
        while True:
            text = input("EDIT: ")
            if text:
                 f.write(text)
                 f.write('\n')
            else:
                 break
    print("End editor")
>>> meditor('test1.txt')
```

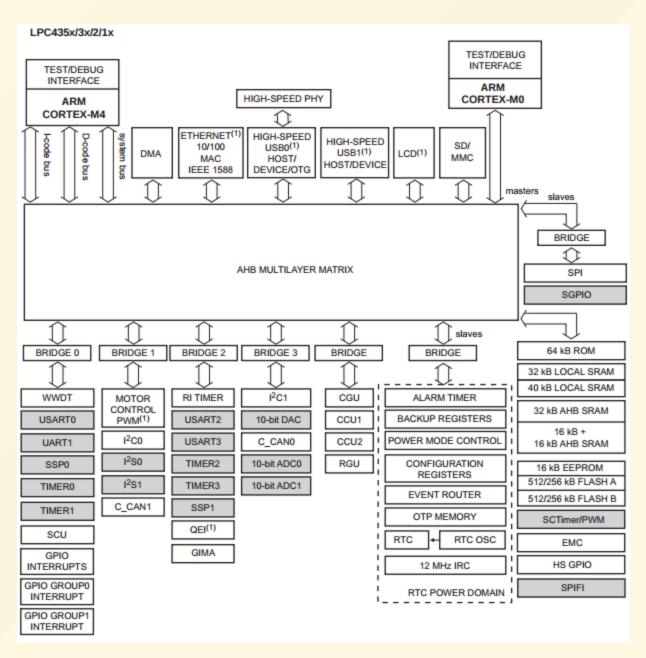
```
import pyb

noise = pyb.ADC(1)
end_sw = pyb.Switch(1)

while not end_sw.switch():
    print(noise.read())
    pyb.delay(100)
print("Terminado")
```



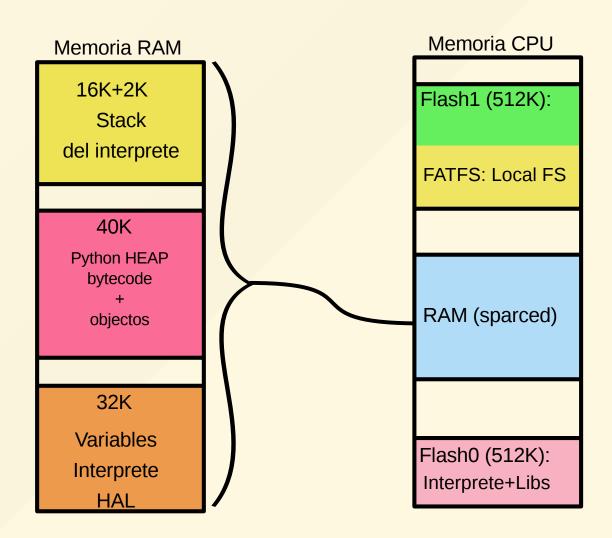
LPC4337



Estructura de carpetas

```
+- ciaa-nxp
    +- board_ciaa_edu_4337: Board HAL
    +- lpc_chip_43xx: SoC HAL
    +- frozen: Modulos python frozen
   +- py: Flash filesystem dir
   +- testing: Test sinteticos
   +- main.c: Entry point
    +- mod*.c: Modulos en C
   +- mpconfigport.h: Configuracion del port
    `- *.c|*.h: Otros archivos de soporte
+- py: Codigo del interprete/compilador
+- drivers: Drivers independientes de la plataforma
+- lib: Librerias de soporte (readline, fatfs, etc.)
`- <otros>: Otras plataformas
```

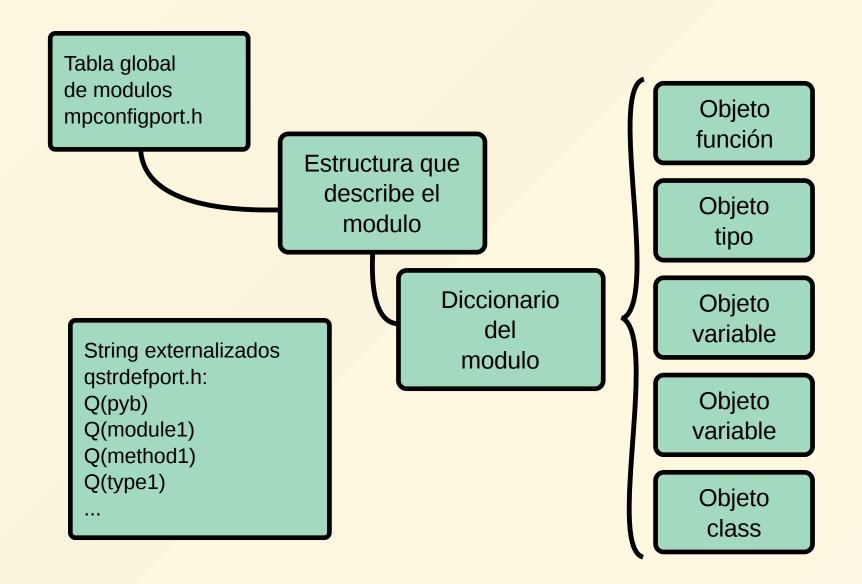
Mapa de memoria



main.c simplificado

```
int main(int argc, char **argv) {
   memset(HEAP_START, ❷, HEAP_SIZE); /* Heap init */
   gc_init(HEAP_START, HEAP_END);
                                 /* gc init */
   mp_init();
                                  /* system init */
   mp_hal_init();
                                     /* drivers+hal */
   init_flash_fs();
                                     /* flash fs */
   /* Try to execute main.py fron flash filesystem */
   if (!pyexec_file("/flash/Main.py"))
       error("\nMain.py not found\n");
   for (;;) /* Infinite loop. CTRL+C break it */
       if (pyexec_friendly_repl() != 0)
           break;
   system_reset(); /* System reset (main not return) */
```

mod*.c



Estructura de un modulo mod*.c

Definicion del modulo utimer

```
STATIC const mp_map_elem_t time_module_globals_table[] = {
    { MP_OBJ_NEW_QSTR(MP_QSTR___name__),
      MP_OBJ_NEW_QSTR(MP_QSTR_utime) },
    { MP_OBJ_NEW_QSTR(MP_QSTR_sleep),
      (mp_obj_t)&time_sleep_obj },
      /* Otras entradas en el modulo */
};
STATIC MP_DEFINE_CONST_DICT(time_module_globals,
        time_module_globals_table);
const mp_obj_module_t mp_module_utime = {
    .base = { &mp_type_module }, /* tipo modulo */
    .name = MP_QSTR_utime,
    .globals = (mp_obj_dict_t*)&time_module_globals,
```

Estructura de un modulo mod*.c

Definicion del modulo utimer

Metodo Time.sleep

```
STATIC mp_obj_t time_sleep(mp_obj_t seconds_o) {
   if (MP_OBJ_IS_INT(seconds_o)) {
      mp_hal_milli_delay(1000 *
            mp_obj_get_int(seconds_o));
   } else {
      mp_hal_milli_delay(
            (uint32_t)(1000 * mp_obj_get_float(seconds_o)));
   }
   return mp_const_none;
}
MP_DEFINE_CONST_FUN_OBJ_1(time_sleep_obj, time_sleep);
```

Capacidades

AKA: trabajo hecho

- Python3: uos, uhash, ujson, uzlib, ustruct
- Storage: EEPROM, Flash filesystem
- IO basica: GPIOs, LEDS, Switchs
- IO Avanzada: Teclado matricial, LCD Texto
- Analogico: ADC y DAC
- Comunicaciones: RS232, RS485, I2C, SPI
- Temporizacion: Timers, PWM, RTC

Faltantes

AKA: queda por hacer

- Python3: Sincronizar con la ultima version
- Storage: SD/flash externa, puntos de montaje
- Comunicacion: Ethernet, profibus, canbus
- Control: PID, FIR, FFT, Stepper motor, Servo
- IO Avanzada: LCD graficos
- Modulos extra: Bluethoot, WiFi, LoRa, etc
- Milticore: Offload a Cortex-M0

Se buscan colaboradores!!!!!

Colaboradores y Agradecimientos

- Damien George creador de micropython
- Ing. Ernesto Gigliotti colaborador quien realizó la mayoria de las librerias
- Ing. Pablo Ridolfi coordinador del proyecto CIAA
- Dr. Ing. Ariel Lutenberg anterior coordinador e impulsor del proyecto CIAA
- Emtech S.A. que apoya continuamente los proyectos personales de sus empleados.
- A los asistentes a la charla y futuros colaboradores