

Project PI Protokolle

Autor: Johannes Ucel

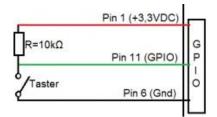
1 Sensoren - Tests

Die Ansteuerung der Ports erfolgte mit dem Command-Line-Tool "pigpio", der Python Konsole bzw. Python Code oder der Shell.

Folgende Sensoren wurden getestet:

1.1.1 *Taster*

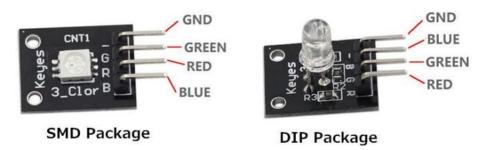
Beim Testen wurde ein Pullup – Wiederstand verwendet, wodurch am GPIO- Port immer "high"-Signal (entspricht 1) anliegt. Wird er nun mit dem Ground – Port verbunden, ändert sich der Zustand auf "low" (entspricht 0)



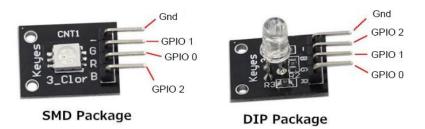
Der Taster wurde erfolgreich getestet.

1.1.2 Kombi LED

Es wurde sowohl eine SMD (Surface Mount Device) – Kombi LED, als auch eine DIP (Dual In-line Package) – Kombi LED getestet.



Beide LEDs wurden mit den gleichen Ports verbunden:



Über die Konsolen und dem "pigpio" – Tool, wurden verschiedene RGB – Farben <u>erfolgreich</u> getestet.

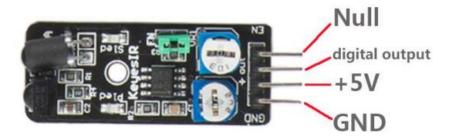
31.05.2015 Seite **2** von **5**

Project Pi 1 Sensoren – Tests



1.1.3 Annäherungssensor

Der Annäherungssensor verwendet die Infrarot – Reflektion, um Hindernisse zu erkennen. Sollte kein Gegenstand davor sein, kann er kein Signal empfangen. Falls ein Gegenstand davor ist, wird das Infrarotlicht reflektiert und der Receiver kann ein Signal empfangen.

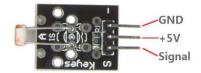


Der digitale Output wurde mit dem GPIO 0 – Port verbunden.

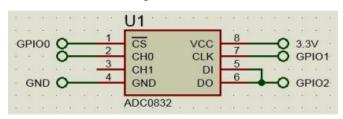
Die restlichen Anschlüsse wurden wie oben angeführt mit den Ports verbunden.

1.1.4 Helligkeitssensor

Der Helligkeitssensor misst die Helligkeit und gibt einen digitalen Wert aus.



Die Ports wurden folgendermaßen verbunden:

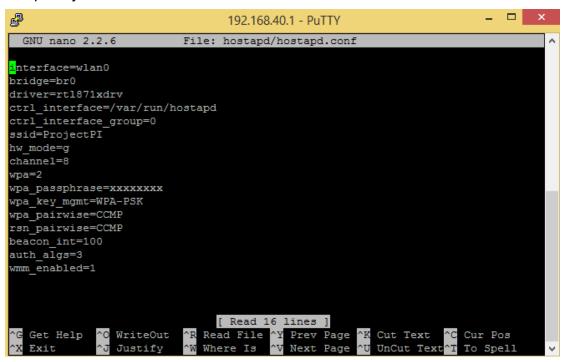


31.05.2015 Seite **3** von **5**

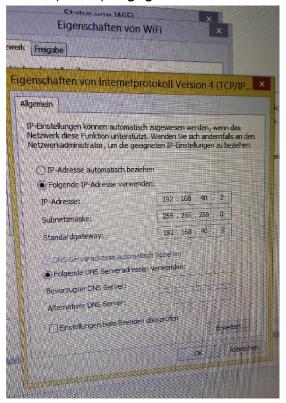
Project Pi 1 Sensoren – Tests

1.1.5 WLAN - Kommunikation

Die WLAN – Kommunikation wurde mit einem Realtek WiFi Dongle realisiert. So kann man sich mit dem Smartphone oder anderen Geräten (Notebook) mit dem Raspberry verbinden.



Über die SSH – Verbindungen können Konfigurationen durchgeführt werden, auf Daten (SFTP) zugegriffen werden etc.



31.05.2015 Seite **4** von **5**

Project Pi 1 Sensoren – Tests

1.2 Kamera

Mit dem folgenden Code kann sowohl ein Foto als auch ein Video mit der "Pi-Cam" aufgenommen werden.

```
__author__ = 'Johannes Ucel'
import picamera
from time import sleep
camera = picamera.PiCamera()
camera.capture('image.jpg')
camera.start_recording('video.h264')
sleep(5)
camera.stop_recording()
```

31.05.2015 Seite 5 von 5