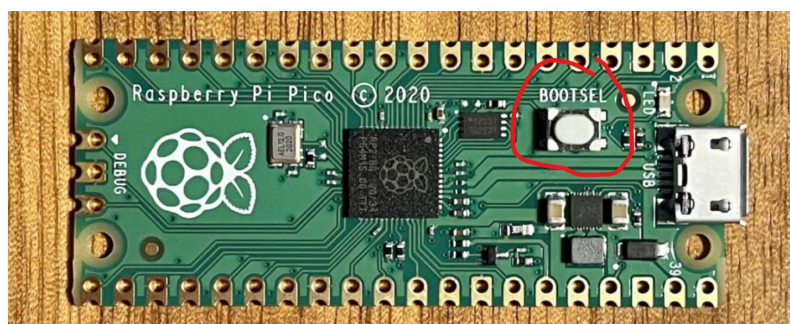


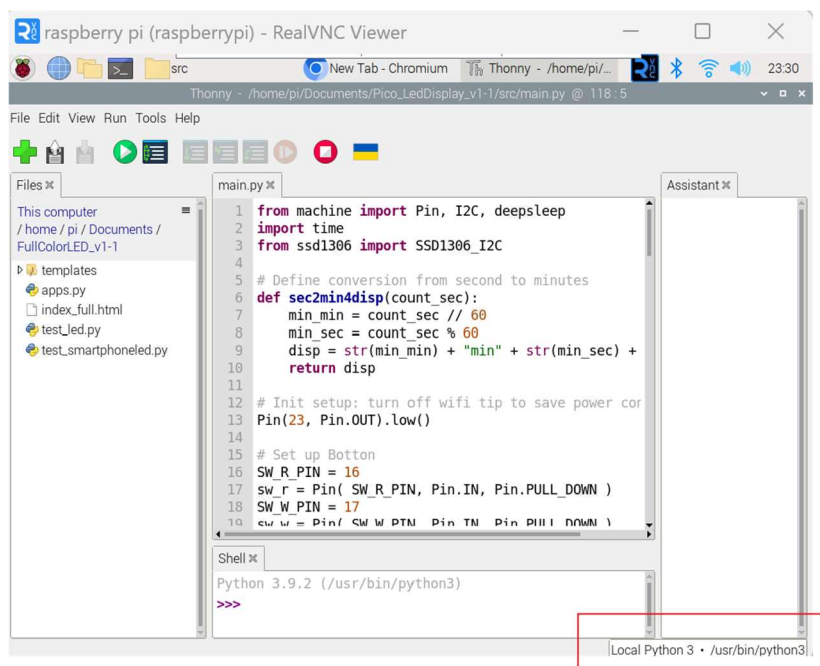
## 1. ラズベリーパイピコの設定

※ラズベリーパイを用いた設定を前提としています。

- ・ピコで MicroPython を実行する為のファームウェアをラズパイにダウンロードします。  
下記サイトで Raspberry Pi Pico 用の UF2 ファイルをラズパイにダウンロードします。  
[MicroPython - Raspberry Pi Documentation](#)
- ・ピコの BOOTSEL ボタンを押しながらラズパイとピコを USB ケーブルで接続します。



- ・ラズパイがピコを認識します。  
ピコのフォルダにダウンロードした UF2 ファイルを書き込みます。  
書き込みが完了すると自動的に usb 接続がリブートされます。
- ・USB ケーブルを一度取り外し、再度取り付けます。
- ・以降、ラズパイの Thonny を使って、ピコへのファイル書き込み等が可能になります。



ピコを接続した状態で Thonny 右下をクリックすると、ソースコードの実行環境をピコに変更できます。また、“名前を付けて保存”で保存先としてピコを選べるようになります。

## 2. プログラムの説明

- ・"main.py"と"ssd1306.py"をピコに保存すると、ピコ電源投入時に"main.py"が動作します。
- ・"main.py"はピコをタイマーとして動作させるプログラムです。

デフォルトのソースコードは以下の動作がプログラムされています。

- "How Long?" 画面で青ボタンを押すと+10 秒、赤ボタンを押すと-10 秒されます。
- "How Long?" 画面で白ボタンを押すとカウントを開始し "Count" 画面に移ります。
- "Count" 画面で赤ボタンを押すとカウントを停止し "Hold" 画面に移ります。
- "Hold" 画面で青ボタンを押すとカウントを再開し "Count" 画面に戻ります。
- "Count" 画面で赤ボタンと青ボタンを同時に押すとカウントを中止し "How Long?" 画面に戻ります。
- カウントが 0 になると "Finish!" 画面に移ります。ここで白ボタンを押すと "How Long?" 画面に戻ります。