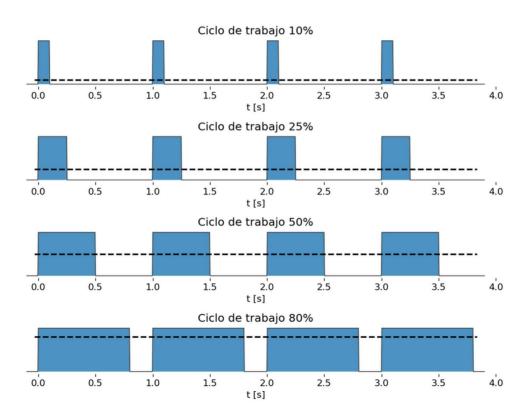
Conexiones externas

- Entrada/salida digital (1 o más bits)
- PWM
- Entrada/salida analógica
- Comunicación
 - UART
 - 12C
 - SPI

PWM

- Modulación de ancho de pulso
- Onda pulsada de frecuencia fija y ciclo de trabajo variable
- La información se transmite en la duración (o ancho) del pulso
- Aplicaciones:
 - Brillo regulable para LEDs
 - Control de motor de continua
 - Control de giro de servomotor

PWM



PWM

- Pines disponibles en kit de desarrollo:
 - LEDs: GPIO0, GPIO2, GPIO15
 - Servomotor: GPIO14
- Configuración:

PWM – Control de motor de continua

- Valor medio determina la velocidad de giro
- Para ciclo de trabajo 0: mínima velocidad (valor medio nulo)
- Para ciclo de trabajo 1023: máxima velocidad (valor medio máximo)
- Interfaz de potencia: puente H (circuitería adicional)

PWM – Control de servomotor

- Se configura a 50Hz (pulsos separados 20 ms)
- Para la posición 0°: pulso de 1ms (ciclo de trabajo 51)
- Para la posición 90°: pulso de 1.5ms (ciclo de trabajo 76)
- Para la posición 180°: pulso de 2ms (ciclo de trabajo 102)

Entrada/Salida analógica

- Conversor analógico-digital de 12 bits
- Conversor digital-analógico de 8 bits
- Aplicaciones:
 - Leer tensiones variables de sensores como temperaturas, luminosidad, etc.
 - Generar formas de onda arbitrarias o valores de tensión específicos

- Entrada/Salida analógica
 - Pines disponibles en kit de desarrollo:
 - ADC: Potenciómetro en GPIO35 (ADC1, canal 7)
 - DAC: GPIO25

• Configuración ADC:

```
from machine import Pin, ADC

adc = ADC(Pin(35), atten=ADC.ATTN_11DB)

lectura = adc.read_uv()
print(f"{lectura/1000} mV")

Factor de atenuación:
ADC.ATTN_0DB: 100mV ~ 950mV
ADC.ATTN_2_5DB: 100mv ~ 1250mV
ADC.ATTN_6DB: 150mV ~ 1750mV
ADC.ATTN_11DB: 150mV ~ 2450mV
```

• Configuración DAC:

```
from machine import Pin, DAC
dac = DAC(Pin(25))
dac.write(127)  Amplitud entre 0 - 255
```

Protocolos

- UART: comunicación serie asincrónica
- I2C: comunicación serie sincrónica de baja velocidad
- SPI: comunicación serie sincrónica de alta velocidad

Aplicaciones:

- UART: terminal en PC usando conversor UART a USB
- I2C: pantallas LCD, sensores varios
- SPI: tarjetas SD, pantallas LCD

- Otros sensores y actuadores
 - Sensor de temperatura y humedad DHT11/22

LED RGB NeoPixel (ws2812b)





- Otros sensores y actuadores
 - Pines disponibles en kit de desarrollo:
 - DHT11/22: GPIO32
 - NeoPixel: GPIO27

Configuración DHT11/22

```
from dht import DHT11
from machine import Pin

dht = DHT11(Pin(32))

dht.measure()
print(f"Temperatura: {dht.temperature()} °C")
print(f"Humedad: {dht.humidity()} %")
```

Configuración NeoPixel

```
from neopixel import NeoPixel
from machine import Pin

np = NeoPixel(Pin(27), 1)

# Orden: G, R, B

np[0] = (0, 255, 0)
np.write()
```

- Resumen de pines disponibles en kit de desarrollo
 - LEDs:
 - Verde: GPIO15
 - Amarillo: GPIO2
 - Rojo: GPIO0
 - Botones
 - Superior: GPIO33
 - Inferior: GPIO26

- Resumen de pines disponibles en kit de desarrollo
 - Servo: GPIO14
 - ADC (potenciómetro): GPIO35
 - DAC: GPIO25
 - DHT11/22: GPIO32
 - NeoPixel: GPIO27

• Ejercicio 1

- Hacer parpadear un LED de forma suave, variando su brillo

• Ejercicio 2

Cambiar el brillo un LED según la posición del potenciómetro

Ejercicio 3

Cambiar el ángulo de giro del servomotor usando el potenciómetro

• Ejercicio 4

Encender el LED verde, amarillo o rojo según la posición del potenciómetro.
 Entre 0 – 1V, verde. Entre 1 – 2V, amarillo. Entre 2 – 3V, rojo.

Ejercicio 5

 Leer la temperatura del DHT11/22 y encender el LED verde si la temperatura está por debajo de 30°C. Si está por encima, encender el LED rojo