

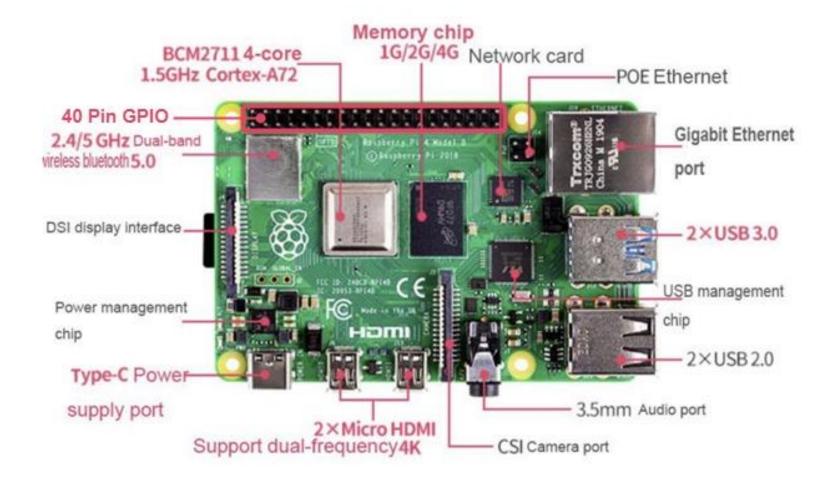
## Мастер-класс по работе c Raspberry Pi

Изотов Илья

Ilya.izotov@urfu.ru

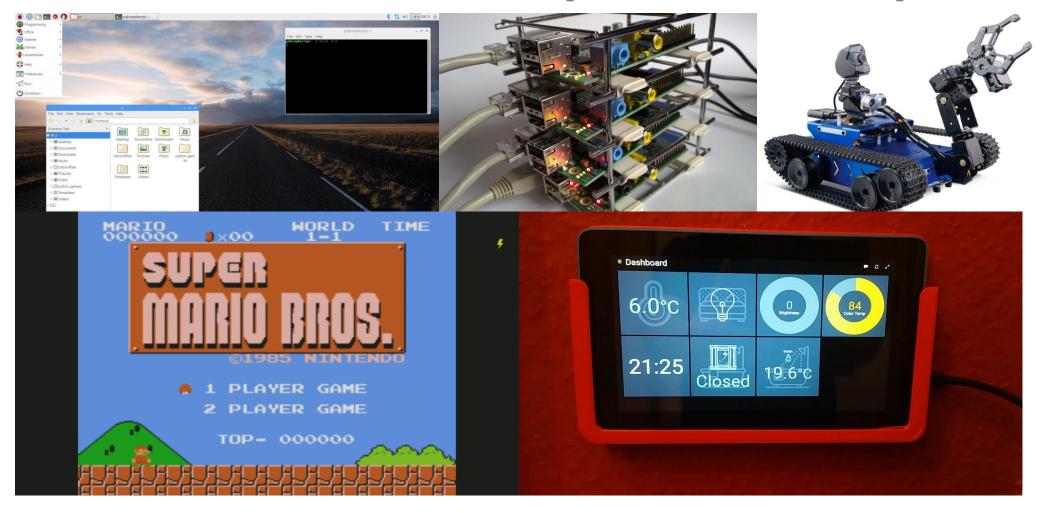


## Микрокомпьютер Raspberry Pi





## Использование микрокомпьютера



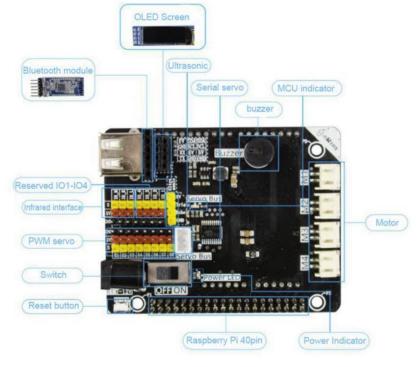
## Что понадобится для практики





Карта памяти MicroSD





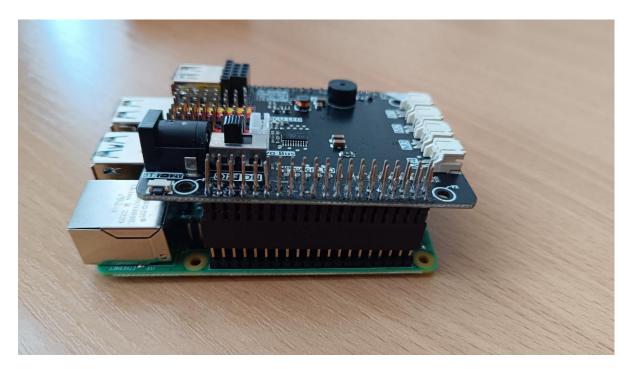


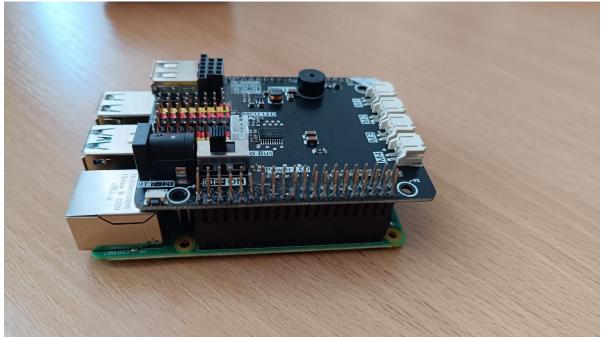
Raspberry Pi 4

Шилд X-Series

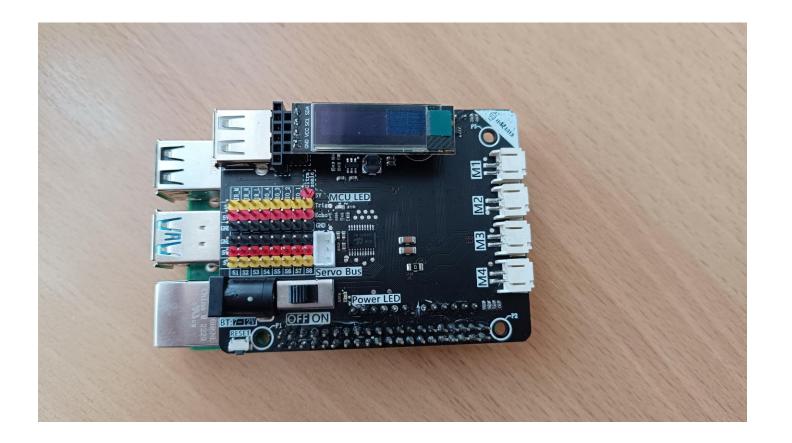
Модуль светодиодов



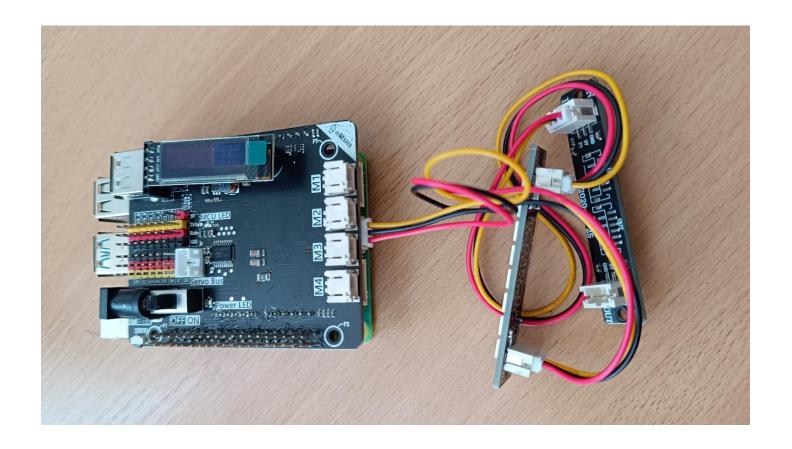




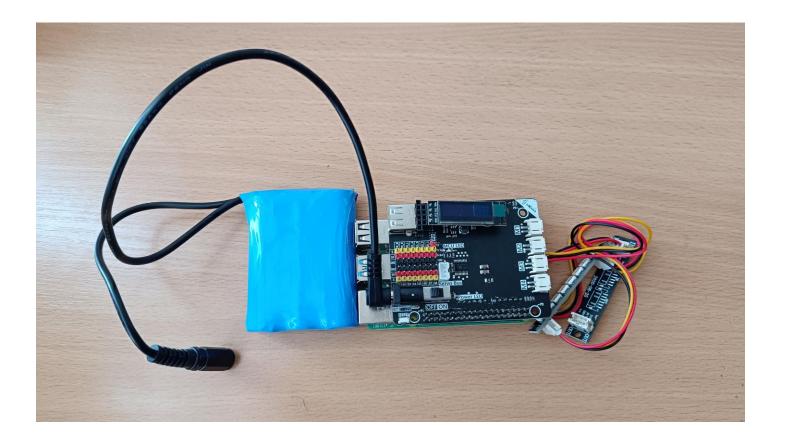














#### Установка ОС

#### Понадобится:

Образ ОС

Карта памяти MicroSD

Программа для загрузки образа

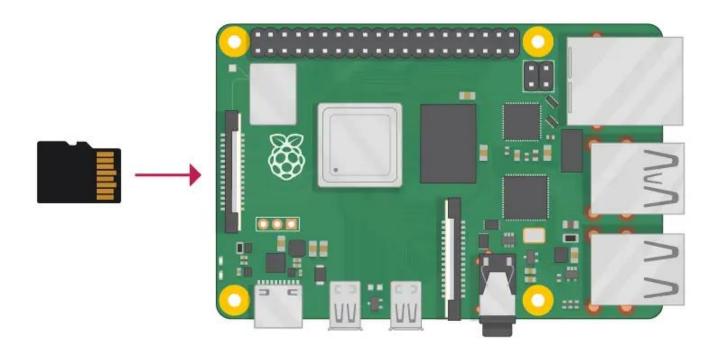
Карта памяти готова к использованию





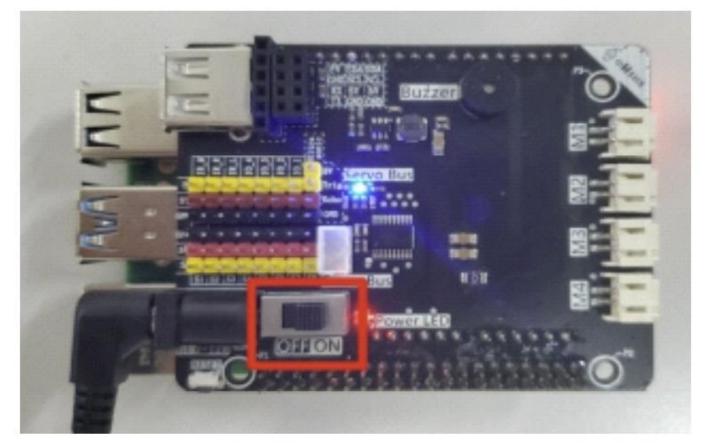


## Поместите карту памяти в Raspberry Pi



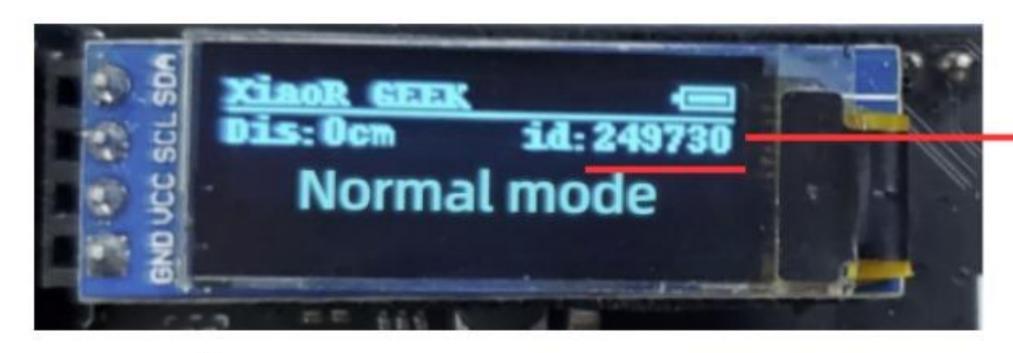


# Подключите аккумулятор и включите плату





## После запуска

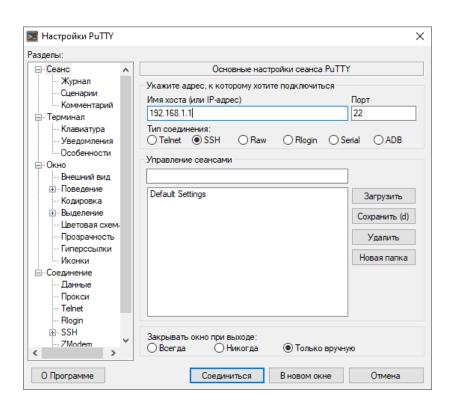


Появится точка доступа с названием XiaoRGEEK PiX id:<ID>



## Подключение к Raspberry Pi

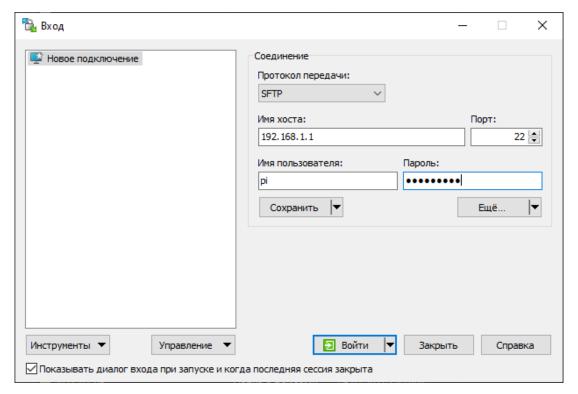
#### По SSH через программу Putty и WinSCP



**IP:** 192.168.1.1

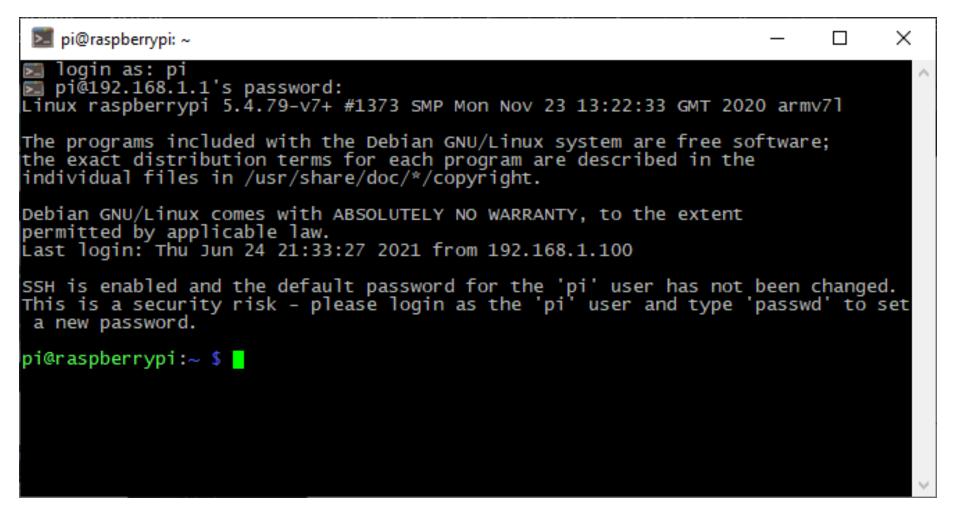
**Логин:** рі

Пароль: raspberry





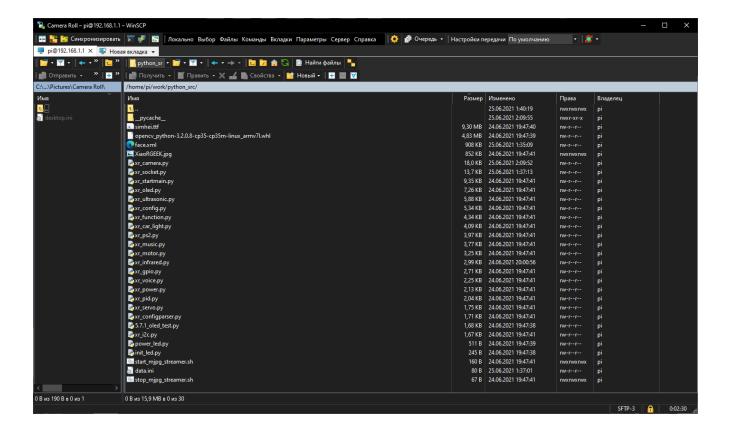
### Подключение по SSH





## Директория с исходными файлами

Путь: /home/pi/work/python\_src





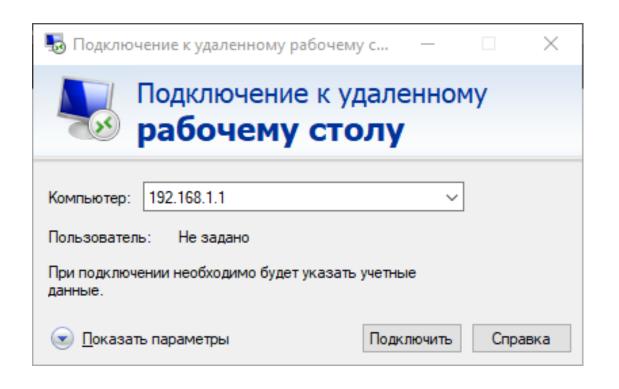
## Загрузка обновленного файла xr\_oled.py

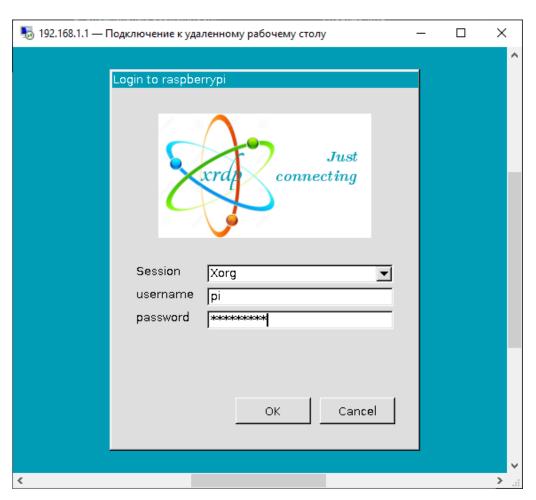
После перезагрузки платы на OLED-индикаторе появится информация об IP-адресе





### Подключение по RDP







## Подключение по RDP, настройка сети



**SSID:** Yandex,Urfu Пароль: StudCamp



## Дальнейшие действия

Действие	Команда
Смена пароля пользователя рі	passwd
Обновление кэша репозиториев Установка пакета	<u>sudo apt update</u> <u>sudo apt install &lt;название пакета&gt;</u>
Посмотреть список процессов	<u>ps aux</u>
Завершить процесс по названию	sudo pkill -9 <название процесса>
Посмотреть открытые порты на плате	ss -tulpn
Ручной запуск программы робота	/home/pi/work/start.sh
Поиск по содержимому файлов в текущей директории	grep –rn "искомая строка"
Посмотреть текущую температуру платы	vcgencmd measure temp



## Протокол команд управления роботом

Формат сообщения: 0xFF <Bид устройства> <Управляющий байт> <Байт данных> 0xFF

Тип	Функция	Заголовок	Вид устройства	Управляющий байт	Байт данных	Концевик пакета	Диапазон
Двигатель	Стоп	OxFF	00	00		OxFF	
	Двигаться вперед			01	00		
	Двигаться назад			02			
	Двигаться влево			03			
	Двигаться вправо			04			
Сервопривод	Поворот		01	01-08	Угол		0-180
Скорость двигателя	Левый		02	01	Скорость		0-100
	Правый			02	Скорость		0-100



## Задание

- 1. Изменить стандартный пароль пользователя рі
- 2. Написать программу для мигания светодиодами любым цветом раз в секунду
- 3. Изменить формат протокола на Raspberry Pi и исправить программу в п.2



## Спасибо за внимание

Изотов Илья

Ilya.izotov@urfu.ru