

EE351 实验报告

None

Qijun Han

None

Table of contents

1. EE351实验报告	3
1.1 实验报告列表	3
2. 实验报告	4
2.1 树莓派开发环境搭建	4
2.2 双色灯实验	7
2.3 轻触开关实验	9
2.4 PCF8691模数转换器实验	11
2.5 模拟温湿度传感器实验	13
2.6 Lab 6	15
2.7 蜂鸣器实验	17
2.8 PS2操纵杆实验	20
2.9 红外遥控实验	22
2.10 中断实验	24

1. EE351实验报告

此处是南方科技大学 EE351“微机原理与嵌入式系统”24Fall课程实验报告的主页，你可以在这里找到所有的实验报告。

本课程所有实验在树莓派 4B 上进行，使用的操作系统为 RaspberryPi OS-64-bit-desktop。

本实验用到的硬件设备包括： - 树莓派 4B - PCF8591 模数转换器 - 传感器模块（如温度传感器、超声波传感器等） - LED 灯、蜂鸣器、电位器等 - PS2 操纵杆、红外遥控器等 - 面包板、杜邦线等

本实验用到的软件工具包括： - [RPi.GPIO](#) 库（Python） - [wiringPi](#) 库（C/C++） - [python-smbus](#) 库（I2C 通信）

1.1 实验报告列表

- [实验一：树莓派开发环境搭建](#)
- [实验二：双色灯实验](#)
- [实验三：轻触开关实验](#)
- [实验四：PCF8691 模数转换器实验](#)
- [实验五：模拟温湿度传感器实验](#)
- [实验六：超声波传感器实验](#)
- [实验七：蜂鸣器实验](#)
- [实验八：PS2 操纵杆实验](#)
- [实验九：红外遥控实验](#)
- [实验十：中断实验](#)

作者：韩骥骏

2. 实验报告

2.1 树莓派开发环境搭建

Lab1实验报告：Raspberry Pi初体验与环境搭建实验

一、实验介绍

本实验旨在帮助学生熟悉 Raspberry Pi 的基本操作，包括硬件识别、操作系统安装和基础命令行使用。通过本次实验，学生将掌握如何设置并启动 Raspberry Pi，了解其硬件结构，并学会在命令行界面下执行基本的 Linux 命令来管理文件系统和网络配置。此外，还将介绍如何更新系统软件包以及安装必要的开发工具，为后续更复杂的项目打下坚实的基础。

二、实验目标

1. 熟悉 Raspberry Pi 硬件组成及其引脚布局。
2. 完成 Raspberry Pi OS（以前称为 Raspbian）镜像的下载与烧录。
3. 配置 Wi-Fi 或有线网络连接，确保能够访问互联网。
4. 学习基本的 Linux 命令行操作，如文件管理、文本编辑等。
5. 更新系统并安装常用的开发工具，例如 Python、Git 等。

三、实验步骤

（1）硬件准备与检查

1. 确认所需材料：
2. Raspberry Pi 板子（推荐使用 Raspberry Pi 4 Model B）
3. microSD 卡（至少 8 GB 容量，Class 10 速度等级以上）
4. 电源适配器（建议使用官方提供的 USB-C 电源）
5. HDMI 显示器及 HDMI 线缆（可选，如果需要图形化界面）
6. 键盘和鼠标（可选，如果需要图形化界面）
7. 网络连接设备（如路由器）
8. 检查硬件状态：
9. 插入 microSD 卡到 Raspberry Pi 的卡槽中。
10. 连接显示器、键盘和鼠标（如果打算使用 GUI）。
11. 将电源线插入 Raspberry Pi，并确保另一端连接到合适的电源插座上。

（2）操作系统安装

1. 下载 Raspberry Pi Imager 工具：
2. 访问 [Raspberry Pi 官方网站](#) 下载适用于您计算机操作系统的 Imager 工具。
3. 选择并写入 OS 镜像：
4. 打开 Raspberry Pi Imager，点击“CHOOSE OS”按钮，选择推荐的 Raspberry Pi OS (32-bit) 版本。
5. 点击“CHOOSE STORAGE”，挑选之前准备好的 microSD 卡作为存储介质。
6. 确认无误后，点击“WRITE”开始烧录过程。请耐心等待，直到提示写入完成。
7. 初次启动与初始化设置：

8. 将烧录好 OS 镜像的 microSD 卡重新插回 Raspberry Pi，然后给它通电。
9. 第一次启动时，根据屏幕上的指示进行语言、地区、时区等基本信息的配置。
10. 如果选择了图形化界面，则会自动进入桌面环境；否则，默认进入命令行模式。

(3) 网络配置

1. 连接 Wi-Fi:
2. 在命令行中输入 `sudo raspi-config` 打开配置菜单。
3. 选择“Network Options”，然后按照提示输入您的 Wi-Fi SSID 和密码。
4. 或者直接编辑 `/etc/wpa_supplicant/wpa_supplicant.conf` 文件添加 Wi-Fi 信息。
5. 验证网络连接:
6. 使用 `ping google.com` 测试是否能成功访问外部网站。
7. 若无法上网，请检查路由器设置或尝试更换其他网络环境。

(4) 学习基本命令行操作

1. 文件管理:
2. `ls` 列出当前目录下的文件和文件夹。
3. `cd` 改变当前工作目录。
4. `mkdir` 创建新的文件夹。
5. `rm` 删除文件或空文件夹。
6. `cp` 复制文件或文件夹。
7. `mv` 移动文件或重命名文件。
8. 文本编辑:
9. 使用 nano 编辑器打开文件，例如 `nano example.txt`。
10. 编辑完成后按 Ctrl+O 保存，Ctrl+X 退出。
11. 查看帮助文档:
12. 输入命令后加上 `--help` 参数，如 `ls --help`，可以查看该命令的帮助信息。

(5) 更新系统与安装开发工具

1. 更新软件包列表:
2. 执行 `sudo apt-get update` 刷新本地数据库以获取最新的软件包信息。
3. 升级已安装的软件包:
4. 使用 `sudo apt-get upgrade` 命令来更新所有现有的软件包至最新版本。
5. 安装额外的开发工具:
6. 例如安装 Python 相关工具可以通过以下命令实现:


```
bash
sudo apt-get install python3-pip
pip3 install --upgrade pip setuptools wheel
```
7. 安装 Git 用于版本控制:


```
bash
sudo apt-get install git
```

四、总结

通过上述步骤，我们完成了 Raspberry Pi 的初步设置，并掌握了如何在其上构建一个稳定可靠的开发环境。这对于接下来的学习和实践是非常重要的步骤。希望这份指南可以帮助大家顺利完成实验任务。如果有任何疑问或者遇到困难，请随时提问！

以上就是关于“Raspberry Pi初体验与环境搭建实验”的完整实验报告。希望这份报告能够帮助您顺利完成实验任务。如果有任何疑问或者需要进一步的帮助，请随时提问。

2.2 双色灯实验

Lab2实验报告：学习知识准备与双色LED实验

一、实验介绍

本实验旨在帮助学生了解 Raspberry Pi 的 IO 接口及其引脚编号方式，并通过实际操作掌握使用 wiringPi 库和 RPi.GPIO 库控制硬件的方法。此外，实验还包括了如何使用 Mu 和 Geany IDE 进行 Python 和 C/C++ 编程的基础教程。最终目标是实现一个简单的双色 LED 红绿交替闪烁效果。

二、实验原理

1. **Raspberry Pi IO口：**
2. Raspberry Pi 拥有 40 个 GPIO 管脚，这些管脚可以通过不同的编号系统来引用，包括物理位置编号、wiringPi 指定的编号以及 BCM2837 SOC 指定的编号。
3. 在本次实验中，我们主要使用 BCM 编码来连接和编程。
4. **wiringPi 库：**
5. wiringPi 是一个用于 C/C++ 语言的 GPIO 控制库，它简化了对 Raspberry Pi GPIO 的操作。安装此库后，可以方便地在命令行或程序中控制 GPIO 引脚。
6. **RPi.GPIO 库：**
7. RPi.GPIO 是一个 Python 库，允许用户直接从 Python 代码中控制 Raspberry Pi 的 GPIO。它是 Raspbian 操作系统的一部分，默认已安装，因此可以直接调用其 API 进行编程。
8. **Mu 编辑器与 Geany IDE：**
9. Mu 是一款适合初学者使用的 Python 编辑器，提供了基本的 IDE 功能如语法检查、运行和调试等。
10. Geany 则是一款轻量级的跨平台 IDE，支持多种编程语言，对于 C/C++ 项目来说非常适合。
11. **双色 LED 模块：**
12. 双色 LED 通常指的是包含两个独立发光单元（红色和绿色）在一个封装内的 LED。通过改变输入电压或电流的方向，可以使不同的颜色发光或者两者同时亮起形成黄色。

三、实验步骤

1. **硬件连线：**
2. 将双色 LED 的 S 引脚（绿色）、中间引脚（红色）分别连接到 Raspberry Pi 的 GPIO 接口上，GND 引脚连接到 Raspberry Pi 的地线。确保正确识别所使用的 GPIO 引脚编号（例如 BCM 编号下的 GPIO19, GPIO20, GND）。
3. **编写并上传代码：**
4. 使用 Mu 编辑器创建一个新的 Python 脚本文件，编写一段代码来控制双色 LED 的红绿交替闪烁。代码应该设置好相应的 GPIO 模式（输入/输出），然后按照设定的时间间隔切换 LED 的状态。
5. 如果使用 C/C++，则可以在 Geany 中新建一个源文件，同样需要配置 GPIO 模式，并且要记得在编译时链接 wiringPi 库。
6. **运行测试：**
7. 执行编写的 Python 脚本或编译后的 C/C++ 程序，观察双色 LED 是否能够按照预期的顺序红绿交替闪烁。
8. 如果遇到问题，检查硬件连接是否正确无误，以及代码逻辑是否有误。必要时可以使用调试工具逐步排查错误。
9. **清理工作：**
10. 实验结束后，记得关闭所有运行中的进程，并断开电源以保护设备安全。

四、PYTHON示例代码

下面提供了一个简单的Python代码示例，用于实现双色LED的红绿交替闪烁：

```
import RPi.GPIO as GPIO
import time

# Define GPIO pins for the LED (BCM numbering)
RED_PIN = 19 # Red part of the dual-color LED
GREEN_PIN = 20 # Green part of the dual-color LED

# Setup GPIO mode and pin directions
GPIO.setmode(GPIO.BCM)
GPIO.setup(RED_PIN, GPIO.OUT)
GPIO.setup(GREEN_PIN, GPIO.OUT)

try:
    while True:
        # Turn on red LED
        GPIO.output(RED_PIN, GPIO.HIGH)
        GPIO.output(GREEN_PIN, GPIO.LOW)
        print("Red LED is ON")
        time.sleep(1) # Wait for 1 second

        # Turn on green LED
        GPIO.output(RED_PIN, GPIO.LOW)
        GPIO.output(GREEN_PIN, GPIO.HIGH)
        print("Green LED is ON")
        time.sleep(1) # Wait for 1 second

except KeyboardInterrupt:
    print("Program stopped by user")

finally:
    # Clean up GPIO settings before exiting
    GPIO.cleanup()
```

这段代码将使双色LED按照红-绿-红-绿的顺序交替闪烁，每次持续1秒钟。你可以根据需要调整时间间隔或其他参数。

2.3 轻触开关实验

Lab3实验报告：轻触开关实验

一、实验介绍

本实验旨在通过使用 Raspberry Pi 控制多个 LED 以实现流水灯效果，即 LED 按照一定顺序依次点亮和熄灭，形成流动的光带。这个项目不仅能够加深对 GPIO 引脚操作的理解，还能练习编程技能，如循环结构的应用。最终目标是编写一段 Python 代码来驱动 8 个或更多数量的 LED 完成流水灯效果。

二、实验原理

1. Raspberry Pi GPIO 接口：
2. Raspberry Pi 提供了多个可编程的通用输入输出（General Purpose Input Output, GPIO）引脚，这些引脚可以被配置为输入或输出模式，并且可以直接与外部电路连接。
3. 在本次实验中，我们将利用 BCM 编号体系下的若干 GPIO 引脚作为输出端口来控制 LED 的状态（亮/灭）。
4. LED 连接方式：
5. 每个 LED 都有两个引脚：阳极（较长的那个）和阴极（较短的那个）。当电流从阳极流向阴极时，LED 就会发光；反之则不会亮起。
6. 对于多颗 LED 组成的流水灯，通常会将所有 LED 的阴极共同接地，而每个 LED 的阳极分别连接到不同的 GPIO 引脚上，这样就可以单独控制每个 LED 的工作状态了。
7. 延时函数：
8. 在 Python 中，`time.sleep()` 函数可以让程序暂停执行一段时间（秒），这对于创建视觉上的延迟非常有用，比如让 LED 保持点亮几秒钟后再熄灭。
9. 循环结构：
10. 使用 for 循环或者 while 循环可以轻松地重复执行相同的代码块，从而实现 LED 按顺序逐个点亮的效果。此外，还可以结合条件语句来改变灯光流动的方向（例如左移或右移）。

三、实验步骤

1. 硬件连接：
2. 根据提供的表格，确保正确连接 Raspberry Pi、T 型转接板和 8 个 LED 之间的 VCC、GND 及信号线（SIG）。
3. 将每个 LED 的阳极（长腿）通过限流电阻连接到指定的 GPIO 引脚上（如 GPIO17, GPIO27, GPIO22 等），并将所有 LED 的阴极（短腿）连接到公共的地线上（GND）。
4. 注意选择合适的限流电阻值，以保证 LED 正常工作而不至于过载损坏。
5. 编写代码：
6. 使用 Python 语言编写程序，首先需要安装 RPi.GPIO 库以控制 GPIO 引脚。
7. 导入必要的库后，创建一个包含所有 LED 对应 GPIO 引脚编号的列表，并定义一个函数用于设置这些引脚的状态（高电平或低电平）。
8. 编写主逻辑部分，包括初始化 GPIO 模式、进入无限循环使 LED 按照预定顺序依次点亮并伴有适当的时间间隔。
9. 下面是一个简单的代码示例：

```
import RPi.GPIO as GPIO
import time

# Define GPIO pins for the LEDs (BCM numbering)
led_pins = [17, 27, 22, 5, 6, 13, 19, 26] # Adjust these based on your setup

# Setup GPIO mode and pin directions
GPIO.setmode(GPIO.BCM)
```

```

for pin in led_pins:
    GPIO.setup(pin, GPIO.OUT)

def set_leds(state):
    """Set all LEDs to the given state (True=ON, False=OFF)."""
    for pin in led_pins:
        GPIO.output(pin, state)

try:
    print("Running LED chaser...")

    while True:
        # Turn on each LED one by one
        for i in range(len(led_pins)):
            set_leds(False) # Turn off all LEDs
            GPIO.output(led_pins[i], True) # Turn on current LED
            print(f"LED {i+1} is ON")
            time.sleep(0.2) # Wait for a short period

except KeyboardInterrupt:
    print("\nProgram stopped by user")

finally:
    set_leds(False) # Ensure all LEDs are turned off before exiting
    GPIO.cleanup() # Clean up GPIO settings

```

这段代码将会按照从第一个到最后一个LED的顺序，依次点亮每一个LED，每次点亮持续0.2秒，然后继续下一个，直到用户按下Ctrl+C停止程序运行。

1.测试与验证：

- 2.执行上述编写的Python脚本，观察LED是否能按照预期的方式依次点亮。
- 3.如果一切正常，尝试调整时间间隔（`time.sleep()`参数）来看看不同速度下的流水灯效果。
- 4.另外，也可以修改代码逻辑，例如反转灯光流动方向，或者添加更多的动画效果（如全亮、闪烁等）。

5.清理工作：

- 6.实验结束后，请记得关闭所有运行中的进程，并断开电源以保护设备安全。

2.4 PCF8691模数转换器实验

Lab5实验报告：PCF8591模数转换器实验

一、实验介绍

本实验旨在通过使用PCF8591模数转换器（Analog-to-Digital Converter, ADC），学习如何将模拟信号转换为数字信号，并利用Raspberry Pi对这些数据进行处理。PCF8591是一款具有四个模拟输入通道的8位ADC，支持I2C通信协议，可以轻松地与树莓派相连，用于采集如温度、光强等模拟量的数据。本次实验的任务是通过控制PCF8591来实现LED灯的亮度调节。

二、实验原理

1. PCF8591特性：

- PCF8591是一款单芯片、低功耗的CMOS数据采集设备，它包含模拟输入多路复用、片上跟踪保持功能、8位A/D转换和8位D/A转换。
- 设备通过I2C总线接口与主控制器通信，默认地址为0x48，但可以通过设置地址引脚A0, A1, 和A2改变其硬件地址，最多允许连接8个相同类型的从设备到同一I2C总线上。

4. I2C总线通信：

- I2C是一种简单的两线式串行通信标准，由SDA（数据线）和SCL（时钟线）组成。在本实验中，Raspberry Pi作为主设备，负责发送命令给PCF8591并接收来自它的响应。

6. 模拟信号采集与处理：

- 在这个实验里，AIN0端口被用来接收来自电位计模块的模拟信号，而AOUT端口则输出模拟电压以驱动双色LED模块，从而改变LED的亮度。
- 当外部条件发生变化时（例如光照强度或温度变化），相应的传感器（如光电二极管或NTC热敏电阻）的阻值也会随之变化，通过测量这些元件两端的电压，我们可以得知环境的变化情况。

三、实验步骤

1. 硬件连接：

- 根据提供的表格，确保正确连接Raspberry Pi、T型转接板和PCF8591模块之间的SDA、SCL、VCC和GND引脚。
- 将双色LED的中间引脚（红色）连接到PCF8591的AOUT引脚，GND引脚接地；如果使用单独的绿色LED，则将其阴极连接到GND，阳极通过限流电阻连接到任意GPIO引脚（如GPIO17）。

4. 配置I2C总线：

- 点击Raspberry Pi桌面环境中的开始菜单，选择Preferences -> Raspberry Pi Configuration。
- 进入Interfaces标签页，开启I2C选项，点击OK保存更改并重启系统。

7. 编写代码：

- 使用Python语言编写程序，首先需要安装smbus库，它可以方便地操作I2C设备。
- 导入必要的库后，创建一个SMBus实例并与PCF8591建立连接，读取AIN0上的模拟值并根据该值调整AOUT输出，进而控制LED亮度。

10. 下面是一个简单的代码示例：

```
import smbus
import time

# Define the I2C address of the PCF8591 and control bits
address = 0x48 # Default address for PCF8591
control_bit = 0x40 # Command to start conversion on channel 0 (AIN0)

# Initialize the SMBus library
```

```

bus = smbus.SMBus(1) # Use I2C bus 1

try:
    while True:
        # Write the control byte to initiate an A/D conversion on channel 0
        bus.write_byte(address, control_bit)

        # Read back the converted value from the PCF8591
        analog_value = bus.read_byte(address)

        # Print out the raw analog value
        print("Analog Value:", analog_value)

        # Map the analog value to a range suitable for controlling LED brightness
        led_brightness = int((analog_value / 255.0) * 100)

        # Here you would add code to set the LED brightness using PWM or similar method.
        # For demonstration purposes, we'll just print the calculated brightness.
        print("LED Brightness (%):", led_brightness)

        time.sleep(0.1) # Small delay between readings

except KeyboardInterrupt:
    pass # Allow the program to exit cleanly with Ctrl+C

```

1.测试与验证：

2.执行上述编写的 Python脚本，观察LED亮度是否随电位计位置的变化而相应改变。

3.检查输出结果是否符合预期，并根据实际情况微调代码逻辑。

4.清理工作：

5.实验结束后，请记得关闭所有运行中的进程，并断开电源以保护设备安全。

2.5 模拟温湿度传感器实验

Lab5实验报告：模拟温度传感器实验

一、实验介绍

本实验旨在使用NTC（负温度系数）热敏电阻构建的温度感测模块，通过Raspberry Pi获取当前环境的温度值。该温度传感器能够将温度变化转化为电阻变化，并借助模数转换器PCF8591将这些模拟信号转换为数字信号供Raspberry Pi处理。最终目标是学习如何读取和解析来自温度传感器的数据，以实现室内/环境温度的有效监测。

二、实验原理

1. NTC热敏电阻特性：

- NTC热敏电阻是一种随温度升高而电阻减小的元件，其阻值与温度之间存在特定关系，这使得它非常适合用来测量温度。
- 在本实验中，我们将使用Steinhart-Hart方程来计算热敏电阻的精确温度，这是一个用于描述热敏电阻电阻-温度特性的经验公式。

4. 电路设计：

- 温度传感器模块由一个NTC热敏电阻和一个固定电阻（例如10kΩ）组成分压电路。当环境温度发生变化时，热敏电阻的阻值也会随之改变，从而影响分压点处的电压输出。
- 通过连接到PCF8591的模拟输入端口AIN0，我们可以采集这个电压信号，并将其转换为数字形式以便后续分析。

7. 数据处理：

- 首先从PCF8591读取经过A/D转换后的数值，然后根据已知条件（如供电电压5V，ADC分辨率为8位即0~255对应0~5V）计算出对应的模拟电压。
- 接着利用分压比公式计算得到热敏电阻的实际阻值，再代入Steinhart-Hart方程求解温度T。

10. Steinhart-Hart方程：

- Steinhart-Hart方程表达式为 $\frac{1}{T} = A + B \ln(R) + C(\ln(R))^3$ ，其中(T)是以开尔文为单位的绝对温度，(R)是热敏电阻在给定温度下的电阻值，而(A), (B), (C)则是取决于具体型号的常数参数。对于本次实验，假设(R₀)为10kΩ，B值为3950K。

三、实验步骤

1. 硬件连接：

- 根据提供的表格，确保正确连接Raspberry Pi、T型转接板和PCF8591模块之间的SDA、SCL、VCC和GND引脚。
- 将模拟温度传感器的AO引脚连接到PCF8591模块的AIN0，DO引脚可以留空或接地，VCC引脚接5V电源，GND引脚接地。

4. 配置I2C总线：

- 点击Raspberry Pi桌面环境中的开始菜单，选择Preferences -> Raspberry Pi Configuration。
- 进入Interfaces标签页，开启I2C选项，点击OK保存更改并重启系统。

7. 编写代码：

- 使用Python语言编写程序，首先需要安装smbus库，它可以方便地操作I2C设备。
- 导入必要的库后，创建一个SMBus实例并与PCF8591建立连接，读取AIN0上的模拟值并根据该值计算温度。

10. 下面是一个简单的代码示例：

```
import smbus
import math
import time

# Define the I2C address of the PCF8591 and control bits
address = 0x48 # Default address for PCF8591
control_bit = 0x40 # Command to start conversion on channel 0 (AIN0)

# Constants for the thermistor calculation
R0 = 10000 # Resistance at 25°C in ohms
B = 3950 # Thermistor constant in Kelvin
T0 = 298.15 # Standard temperature in Kelvin (25°C)
Vcc = 5.0 # Supply voltage in volts

# Initialize the SMBus library
bus = smbus.SMBus(1) # Use I2C bus 1

def read_temperature():
    try:
        # Write the control byte to initiate an A/D conversion on channel 0
        bus.write_byte(address, control_bit)

        # Read back the converted value from the PCF8591
        analog_value = bus.read_byte(address)

        # Calculate the analog voltage
        Vr = (analog_value / 255.0) * Vcc

        # Calculate the resistance of the thermistor
        Rt = R0 * Vr / (Vcc - Vr)

        # Apply the Steinhart-Hart equation to calculate temperature
        temp_kelvin = 1 / (math.log(Rt / R0) / B + 1 / T0)
        temp_celsius = temp_kelvin - 273.15

        return round(temp_celsius, 2)

    except Exception as e:
        print("Error reading temperature:", str(e))
        return None

try:
    while True:
        temperature = read_temperature()
        if temperature is not None:
            print(f"Temperature: {temperature}°C")
        else:
            print("Failed to read temperature.")

        time.sleep(1) # Small delay between readings
except KeyboardInterrupt:
    pass # Allow the program to exit cleanly with Ctrl+C
```

1. 测试与验证：

2. 执行上述编写的 Python 脚本，观察输出结果是否合理，确认温度读数是否稳定且符合实际环境温度。
3. 如果可能的话，尝试改变周围环境温度（比如靠近热源或冷源），检查传感器是否能准确反映温度变化。

4. 清理工作：

5. 实验结束后，请记得关闭所有运行中的进程，并断开电源以保护设备安全。

2.6 Lab 6

2.6.1 实验介绍

2.6.2 实验原理

2.6.3 实验步骤

Lab6实验报告：超声波传感器测距实验

一、实验介绍

本实验旨在通过使用HC-SR04超声波传感器，学习如何在Raspberry Pi上实现非接触式距离测量。HC-SR04模块能够发射和接收超声波信号，并根据回波时间计算目标物体的距离。此实验不仅有助于理解超声波测距的工作原理，还为开发自动化控制系统提供了实际应用案例。最终目标是编写一段Python代码来读取并显示由超声波传感器测得的距离值。

二、实验原理

1. 超声波传感器工作流程：

2. 超声波传感器包括一个发射器和一个接收器。当触发引脚（Trig）接收到至少10微秒的高电平脉冲时，它会发送8个周期的40kHz超声波脉冲。
3. 接收器监听反射回来的超声波，并将Echo引脚置为高电平直到接收到回波为止。此时，Echo引脚保持高电平的时间长度与超声波往返一次所需的时间成正比。
4. 由于声音传播速度约为343米/秒（在20摄氏度空气中），因此可以通过测量Echo引脚高电平持续的时间来确定目标距离。

5. 关键参数说明：

6. **VCC**: 5V电源供电；
7. **Trig**: 触发引脚，用于启动超声波发射；
8. **Echo**: 回波引脚，表示是否检测到返回的超声波；
9. **GND**: 接地。

10. 注意事项：

11. 因为树莓派GPIO引脚的最大输入电压为3.3V，而Echo引脚输出的是5V逻辑电平，所以在某些情况下建议使用分压电路来保护树莓派。不过，在这个实验中，考虑到Echo引脚高电平时间非常短，可以不使用分压电路。

三、实验步骤

1. 硬件连接：

2. 根据提供的表格，确保正确连接Raspberry Pi、T型转接板和超声波传感器之间的VCC、Trig、Echo和GND引脚。
3. 将超声波传感器的Trig引脚连接到Raspberry Pi的GPIO17（BCM编号），Echo引脚连接到GPIO18（BCM编号），同时确保VCC接到5V电源，GND接地。

4. 编写代码：

5. 使用Python语言编写程序，首先需要安装RPi.GPIO库以控制GPIO引脚。
6. 编写函数 `get_distance()`，该函数负责设置Trig引脚输出10微秒的高电平脉冲，然后等待Echo引脚变为高电平，记录开始时间；接着再次等待Echo引脚变为低电平，记录结束时间。最后利用这两个时间点计算出超声波往返一次所花费的时间，并据此换算成实际距离。

7.下面是一个简单的代码示例：

```
import RPi.GPIO as GPIO
import time

# Define GPIO pins for the ultrasonic sensor
TRIG = 17 # BCM numbering
ECHO = 18 # BCM numbering

# Setup GPIO mode and pin directions
GPIO.setmode(GPIO.BCM)
GPIO.setup(TRIG, GPIO.OUT)
GPIO.setup(ECHO, GPIO.IN)

def get_distance():
    # Ensure TRIG is low initially
    GPIO.output(TRIG, False)
    time.sleep(0.2)

    # Send a 10us pulse to TRIG
    GPIO.output(TRIG, True)
    time.sleep(0.00001)
    GPIO.output(TRIG, False)

    # Wait for ECHO to go high
    while GPIO.input(ECHO) == 0:
        pulse_start = time.time()

    # Wait for ECHO to go low again
    while GPIO.input(ECHO) == 1:
        pulse_end = time.time()

    # Calculate the duration of the pulse
    pulse_duration = pulse_end - pulse_start

    # Convert pulse duration to distance in centimeters
    distance = pulse_duration * 17150 # Speed of sound in cm/s divided by 2 (round trip)
    distance = round(distance, 2)

    return distance

try:
    print("Measuring distance...")
    while True:
        dist = get_distance()
        print(f"Distance: {dist} cm")
        time.sleep(1)

except KeyboardInterrupt:
    print("Measurement stopped by user")

finally:
    GPIO.cleanup() # Clean up GPIO settings before exiting
```

1.测试与验证：

2.运行上述编写的 Python脚本，观察输出结果是否合理，确认测量的距离值是否稳定且符合实际情况。

3.可以尝试改变超声波传感器前方障碍物的位置，检查传感器是否能准确反映距离变化。

4.清理工作：

5.实验结束后，请记得关闭所有运行中的进程，并断开电源以保护设备安全。

2.7 蜂鸣器实验

Lab7实验报告：蜂鸣器实验

一、实验介绍

本实验旨在通过使用蜂鸣器，学习如何在 Raspberry Pi 上产生声音信号。蜂鸣器分为有源和无源两种类型，前者内置振荡电路可以直接发出固定频率的声音，而后者则需要外部提供调制后的脉冲信号才能发声。本次实验的任务是利用这两种类型的蜂鸣器分别播放提示音和一段音乐（例如简单的旋律），从而掌握不同类型蜂鸣器的工作原理及其编程控制方法。

二、实验原理

1. 有源蜂鸣器：
 2. 内部含有振荡电路，可以将恒定的直流电转化为一定频率的脉冲信号，因此只需给它施加合适的直流电压即可让它发出声音。
 3. 在本实验中使用的有源蜂鸣器为低电平触发，即当 GPIO 引脚设置为低电平时，蜂鸣器会响起；反之则停止发声。
4. 无源蜂鸣器：
 5. 没有内置驱动电路，必须由外部提供特定频率的方波信号才能工作。可以通过改变方波的频率来调整发出的声音频率，进而实现不同的音符。
 6. PFM（Pulse-Frequency Modulation）是一种仅使用两个电平（高/低）表示模拟信号的调制方式，在这里用来生成可变频率的脉冲序列以驱动无源蜂鸣器。
 7. PWM（Pulse-Width Modulation）虽然不是本次实验的重点，但作为一种常见的调制技术，它同样适用于控制蜂鸣器或其他设备的输出特性。
8. 编程思路：
 9. 对于有源蜂鸣器，只需要简单地配置对应的 GPIO 引脚状态为高或低就可以控制其开关。
 10. 对于无源蜂鸣器，则需要创建一个包含多个音符频率值的列表，并依次遍历这个列表，每次根据当前音符设定适当的 PWM 频率，使蜂鸣器按照指定旋律发声。

三、实验步骤

（1）有源蜂鸣器

1. 硬件连接：
 2. 根据提供的表格，确保正确连接 Raspberry Pi、T型转接板和有源蜂鸣器模块之间的 I/O、VCC 和 GND 引脚。
 3. 注意电源使用 3.3V!
4. 编写代码：
 5. 使用 Python 语言编写程序，首先需要安装 RPi.GPIO 库以控制 GPIO 引脚。
 6. 编写函数 `play_tone()`，该函数负责周期性地切换 GPIO 引脚的状态，使得蜂鸣器每隔一段时间响一次，模拟出连续的提示音效果。
 7. 下面是一个简单的代码示例：

```
import RPi.GPIO as GPIO
import time

# Define GPIO pin for the buzzer (BCM numbering)
BUZZER_PIN = 17 # BCM 17, physical pin 11

# Setup GPIO mode and pin direction
GPIO.setmode(GPIO.BCM)
GPIO.setup(BUZZER_PIN, GPIO.OUT)
```

```
def play_tone(duration=0.5):
    """Play a tone using the active buzzer."""
    try:
        # Turn on the buzzer (low level trigger)
        GPIO.output(BUZZER_PIN, GPIO.LOW)
        time.sleep(duration)

        # Turn off the buzzer
        GPIO.output(BUZZER_PIN, GPIO.HIGH)
        time.sleep(0.1) # Short pause between tones

    except KeyboardInterrupt:
        print("Stopped by user")

finally:
    GPIO.cleanup() # Clean up GPIO settings before exiting

if __name__ == "__main__":
    print("Playing tone...")
    while True:
        play_tone()
```

(2) 无源蜂鸣器

1. 硬件连接：
2. 同样根据提供的表格，确保正确连接 Raspberry Pi、T型转接板和无源蜂鸣器模块之间的 I/O、VCC 和 GND 引脚。
3. 确保选择支持 PWM 输出的 GPIO 引脚（如 GPIO18，BCM 编号）。
4. 编写代码：
5. 使用 Python 语言编写程序，首先需要安装 RPi.GPIO 库以及 pigpio 库（用于更精确地控制 PWM）。
6. 编写函数 `play_music()`，该函数定义了一系列音符及其对应的频率，并通过循环调用这些频率来驱动蜂鸣器发出音乐。
7. 下面是一个简单的代码示例：

```
import RPi.GPIO as GPIO
import pigpio
import time

# Define GPIO pin for the passive buzzer (BCM numbering)
BUZZER_PIN = 18 # BCM 18, physical pin 12

# Initialize pigpio library
pi = pigpio.pi()

# Notes and their frequencies in Hz
NOTES = {
    'C4': 262, 'D4': 294, 'E4': 330, 'F4': 349, 'G4': 392, 'A4': 440, 'B4': 494,
    'C5': 523, 'D5': 587, 'E5': 659, 'F5': 698, 'G5': 784, 'A5': 880, 'B5': 988,
}

# A simple melody to play
MELODY = ['C4', 'D4', 'E4', 'C4', 'E4', 'D4', 'C4']

# Function to set frequency of the passive buzzer
def set_frequency(freq):
    pi.hardware_PWM(BUZZER_PIN, freq, 500000) # Frequency, Duty cycle (50%)

def play_music(melody):
    try:
        for note in melody:
            if note in NOTES:
                set_frequency(NOTES[note])
                time.sleep(0.5) # Duration of each note
                set_frequency(0) # Stop sound between notes
                time.sleep(0.1) # Short pause between notes

    except KeyboardInterrupt:
        print("Music stopped by user")

finally:
    pi.stop() # Clean up pigpio resources
    GPIO.cleanup() # Clean up GPIO settings before exiting

if __name__ == "__main__":
```

```
print("Playing music...")  
play_music(MELODY)
```

1.测试与验证：

2.分别运行上述编写的Python脚本，观察有源蜂鸣器是否能持续发出提示音，以及无源蜂鸣器是否能够按照预定旋律播放音乐。

3.如果可能的话，尝试调整代码中的参数（如音符持续时间和间隔），看看是否会对输出效果产生影响。

4.清理工作：

5.实验结束后，请记得关闭所有运行中的进程，并断开电源以保护设备安全。

2.8 PS2操纵杆实验

Lab8实验报告：PS2操纵杆实验

一、实验介绍

本实验旨在通过使用PS2模拟操纵杆，学习如何在Raspberry Pi上实现对不同LED灯的控制及其亮度变化。PS2操纵杆是一种常见的输入设备，它可以通过两个方向上的电位计来提供X和Y轴的位置信息，并且有一个数字输出用于检测是否按下按钮（Z轴）。本次实验的任务是编写程序读取操纵杆的状态，并根据其位置调整连接到PCF8591模数转换器的LED亮度。

二、实验原理

1. PS2操纵杆工作原理：

- PS2操纵杆内部有两个垂直安装的电位计，分别对应X轴和Y轴。当用户移动操纵杆时，这两个电位计会产生从0V到5V之间的电压变化，静止状态下通常为2.5V左右。
- 按下按钮时，SW引脚会输出低电平信号（0V），可用于触发特定事件或功能。

4. 电路设计：

- 在本实验中，我们将PS2操纵杆的X轴（VRX）和Y轴（VRY）连接到PCF8591的模拟输入端口AIN0和AIN1，而按钮（SW）则可以连接到另一个GPIO引脚或者留空。
- PCF8591负责将来自操纵杆的模拟电压信号转换为数字值，这些数值可以在Raspberry Pi上进一步处理以确定操纵杆的具体位置。

7. 数据处理与控制逻辑：

- 通过读取PCF8591提供的数字化后的X轴和Y轴数据，我们可以得知当前操纵杆指向的位置。
- 根据操纵杆的位置，我们可以改变连接到PCF8591模拟输出端口AOUT的LED亮度。例如，当操纵杆位于中心位置时，LED保持一定亮度；随着操纵杆向任意方向偏移，相应地增加或减少LED的亮度。

三、实验步骤

1. 硬件连接：

- 根据提供的表格，确保正确连接Raspberry Pi、T型转接板、PCF8591模块以及PS2操纵杆之间的SDA、SCL、VCC、GND、VRX、VRY和SW引脚。
- 将PS2操纵杆的VRX引脚连接到PCF8591模块的AIN0，VRY引脚连接到AIN1，SW引脚可以根据需要选择性连接到额外的GPIO引脚，VCC引脚接5V电源，GND引脚接地。

4. 配置I2C总线：

- 点击Raspberry Pi桌面环境中的开始菜单，选择Preferences -> Raspberry Pi Configuration。
- 进入Interfaces标签页，开启I2C选项，点击OK保存更改并重启系统。

7. 编写代码：

- 使用Python语言编写程序，首先需要安装smbus库，它可以方便地操作I2C设备。
- 导入必要的库后，创建一个SMBus实例并与PCF8591建立连接，读取AIN0和AIN1上的模拟值，并根据这些值计算出对应的LED亮度。
- 下面是一个简单的代码示例：

```
import smbus
import time

# Define the I2C address of the PCF8591 and control bits
address = 0x48 # Default address for PCF8591
control_bit_x = 0x40 # Command to start conversion on channel 0 (AIN0, X-axis)
```

```

control_bit_y = 0x41 # Command to start conversion on channel 1 (AIN1, Y-axis)

# Initialize the SMBus library
bus = smbus.SMBus(1) # Use I2C bus 1

def read_joystick(axis='x'):
    """Read joystick position from specified axis."""
    if axis.lower() == 'x':
        control_bit = control_bit_x
    elif axis.lower() == 'y':
        control_bit = control_bit_y
    else:
        raise ValueError("Invalid axis. Choose 'x' or 'y'.")

    try:
        # Write the control byte to initiate an A/D conversion on selected channel
        bus.write_byte(address, control_bit)

        # Read back the converted value from the PCF8591
        analog_value = bus.read_byte(address)

        return analog_value

    except Exception as e:
        print(f"Error reading {axis}-axis:", str(e))
        return None

def map_to_brightness(value, in_min=0, in_max=255, out_min=0, out_max=100):
    """Map joystick value to LED brightness percentage."""
    return int((value - in_min) * (out_max - out_min) / (in_max - in_min) + out_min)

try:
    while True:
        x_value = read_joystick('x')
        y_value = read_joystick('y')

        if x_value is not None and y_value is not None:
            print(f"X-axis: {x_value}, Y-axis: {y_value}")

            # Calculate LED brightness based on joystick position
            led_brightness_x = map_to_brightness(x_value)
            led_brightness_y = map_to_brightness(y_value)

            # Here you would add code to set the LED brightness using PWM or similar method.
            # For demonstration purposes, we'll just print the calculated brightness.
            print(f"LED Brightness X (%): {led_brightness_x}, Y (%): {led_brightness_y}")

            time.sleep(0.1) # Small delay between readings

except KeyboardInterrupt:
    pass # Allow the program to exit cleanly with Ctrl+C

```

1.测试与验证：

2.执行上述编写的Python脚本，观察LED亮度是否随操纵杆位置的变化而相应改变。

3.检查输出结果是否符合预期，并根据实际情况微调代码逻辑。

4.清理工作：

5.实验结束后，请记得关闭所有运行中的进程，并断开电源以保护设备安全。

2.9 红外遥控实验

Lab9实验报告：红外遥控实验

一、实验介绍

本实验旨在通过使用红外接收头和 LIRC 库，在 Raspberry Pi 上实现对红外遥控器信号的接收与解码。红外通信是一种利用不可见光波段（通常为近红外）进行短距离无线数据传输的技术，广泛应用于电视、空调等家用电器的遥控操作中。本次实验的任务是设置 Raspberry Pi 以识别来自普通红外遥控器的按键命令，并能够根据接收到的不同脉冲模式执行相应的动作。

二、实验原理

1. 红外通信基础：

2. 红外发射端通过对一个红外 LED 灯发出经过调制后的载波信号来发送信息；接收端则采用专门设计的红外接收头，它不仅包含光电转换元件（如 PIN 二极管），还集成了前置放大器和解调电路，可以直接输出已经解调好的数字信号供微处理器进一步处理。

3. 红外接收头工作流程：

4. 当红外接收头捕捉到由遥控器发出的红外信号时，内部的 PIN 二极管会将光信号转化为电流变化，经过放大和解调后产生代表按键编码的数字脉冲序列。

5. 每个遥控器按键对应特定的脉冲模式，因此可以通过解析这些脉冲来确定用户按下了哪个键。

6. LIRC 库的作用：

7. LIRC（Linux Infrared Remote Control）是一个开源项目，提供了多种接口用于管理和配置红外遥控设备。在本实验中，我们将使用 LIRC 库读取并解释从红外接收头获取的数据流，从而实现对各种遥控指令的支持。

三、实验步骤

1. 安装 LIRC 及相关配置：

2. 使用以下命令安装 LIRC 软件包及其依赖项：

```
bash
sudo apt-get update
sudo apt-get install lirc
```

3. 修改 `/boot/config.txt` 文件中的红外模块部分，确保启用了红外接收功能，并指定了正确的 GPIO 引脚编号（例如接收引脚为 22，发射引脚为 23）。添加或修改如下行：

```
dtoverlay=gpio-ir,gpio_pin=22
dtoverlay=gpio-ir-tx,gpio_pin=23
```

4. 调整驱动设置：

5. 编辑位于 `/etc/lirc/lirc_options.conf` 的 LIRC 配置文件，更改默认驱动程序和设备路径：

```
bash
sudo nano /etc/lirc/lirc_options.conf 将内容更改为：
driver = default
device = /dev/lirc0
```

6. 重启系统：

7. 执行完上述配置更改后，请重启 Raspberry Pi 以使新的设置生效：

```
bash
sudo reboot
```

8. 测试 IR 接收器：

9. 重启完成后，可以使用 `irw` 命令查看当前接收到的红外信号。打开终端窗口并输入：

```
irw
```

10. 此时按下遥控器上的任意按键，你应该能在屏幕上看到对应的十六进制代码输出。

11. 编写控制逻辑：

12. 根据实际需求开发 Python 或其他语言的应用程序，监听来自 LIRC 的服务端口，解析收到的红外命令，并据此触发预设的操作（比如播放音乐、切换频道等）。

13. 下面是一个简单的 Python 示例，展示了如何读取并打印出所有接收到的红外事件：

```
import subprocess

def listen_to_remote():
    try:
        process = subprocess.Popen(['irw'], stdout=subprocess.PIPE)

        while True:
            line = process.stdout.readline().decode('utf-8').strip()
            if not line:
                break

            print("Received IR command:", line)

    except KeyboardInterrupt:
        print("\nListening stopped.")

if __name__ == "__main__":
    print("Listening for IR commands...")
    listen_to_remote()
```

1. 验证结果：

2. 运行编写的 Python 脚本，尝试用遥控器发送不同的按键信号，观察是否能正确接收到相应的编码。

3. 如果一切正常，接下来就可以根据具体应用场景扩展程序的功能了，比如关联某些按键到特定任务上。

4. 清理工作：

5. 实验结束后，请记得关闭所有运行中的进程，并断开电源以保护设备安全。

2.10 中断实验

Lab10实验报告：中断实验

一、实验介绍

本实验旨在通过使用外部中断机制，学习如何在 Raspberry Pi 上实现对不同外接设备（如按键开关）的及时响应。外部中断允许系统暂停当前任务以优先处理紧急事件，例如硬件设备输入或定时器到期等。本次实验的任务是设置树莓派能够监听特定 GPIO 引脚上的状态变化，并在检测到有效边沿时触发预定义的动作，如点亮 LED 灯。

二、实验原理

1. 树莓派中断函数：

2. 使用 `GPIO.add_event_detect()` 方法来监控指定 GPIO 引脚的状态改变。此方法接受四个参数：

- `channel`：需要监测的 GPIO 引脚编号。
- `edge`：指定要监测的边沿类型，可以是上升沿（`GPIO.RISING`）、下降沿（`GPIO.FALLING`）或者两者皆可（`GPIO.BOTH`）。
- `callback`：当检测到状态变化时调用的回调函数（可选）。
- `bouncetime`：用于消除机械按键抖动的时间间隔（毫秒单位），即两次有效状态变化之间所需的最小时间差（可选）。

3. 阻塞式等待边缘触发：

4. 另一种方式是使用 `GPIO.wait_for_edge()` 函数，在检测到指定边沿之前阻止程序继续执行。这种方法占用较少 CPU 资源，但会使主程序处于等待状态直到条件满足。

5. 按键去抖动：

6. 由于物理按键按下时可能会产生短暂的电压波动（即“抖动”），因此在实际应用中通常会加入软件延时或者硬件滤波来确保每个按键动作只被记录一次。

三、实验步骤

1. 建立电路：

- 根据提供的表格，确保正确连接 Raspberry Pi、T 型转接板和轻触按键模块之间的 SIG(S)、VCC 和 GND 引脚。
- 将轻触按键模块的 SIG(S) 引脚连接到 Raspberry Pi 的 GPIO23（BCM 编号），VCC 引脚接 5V 电源，GND 引脚接地。
- 同样地，准备一个或多个 LED 用于指示按键状态的变化。例如，红色 LED 的阳极通过限流电阻连接到 GPIO17，阴极接地；绿色 LED 则连接到 GPIO27。

5. 编写代码：

- 使用 Python 语言编写程序，首先需要安装 RPi.GPIO 库以控制 GPIO 引脚。
- 编写函数 `setup_gpio()` 初始化 GPIO 模式和方向，以及配置按键引脚为输入并启用内部上拉电阻。
- 定义回调函数 `button_pressed_callback()`，该函数将在每次按键按下时被调用，并负责切换 LED 的颜色。
- 下面是一个简单的代码示例：

```
import RPi.GPIO as GPIO
import time

# Define GPIO pins for the LED and button (BCM numbering)
RED_LED_PIN = 17 # BCM 17, physical pin 11
GREEN_LED_PIN = 27 # BCM 27, physical pin 13
BUTTON_PIN = 23 # BCM 23, physical pin 16

def setup_gpio():
    """Setup GPIO mode and pin directions."""
    GPIO.setmode(GPIO.BCM)
```



```

# Setup LEDs as output
GPIO.setup(RED_LED_PIN, GPIO.OUT)
GPIO.setup(GREEN_LED_PIN, GPIO.OUT)

# Setup button as input with pull-up resistor
GPIO.setup(BUTTON_PIN, GPIO.IN, pull_up_down=GPIO.PUD_UP)

def button_pressed_callback(channel):
    """Callback function called when the button is pressed."""
    if channel == BUTTON_PIN:
        print("Button pressed!")

        # Toggle between red and green LED
        if GPIO.input(RED_LED_PIN):
            GPIO.output(RED_LED_PIN, GPIO.LOW)
            GPIO.output(GREEN_LED_PIN, GPIO.HIGH)
        else:
            GPIO.output(RED_LED_PIN, GPIO.HIGH)
            GPIO.output(GREEN_LED_PIN, GPIO.LOW)

try:
    setup_gpio()

    # Add event detection on the button pin with debouncing
    GPIO.add_event_detect(BUTTON_PIN, GPIO.FALLING, callback=button_pressed_callback,
        bouncetime=200)

    print("Waiting for button press...")
    while True:
        time.sleep(1) # Keep script running to allow callbacks to work

except KeyboardInterrupt:
    print("\nProgram stopped by user")

finally:
    GPIO.cleanup() # Clean up GPIO settings before exiting

```

1.测试与验证：

- 2.执行上述编写的 Python脚本，尝试按下轻触按键，观察LED是否能够在红绿之间交替亮起。
- 3.检查输出结果是否符合预期，并根据实际情况微调代码逻辑，比如调整按键去抖时间（`bouncetime` 参数）。

4.功能扩展：

- 5.在基础版本的基础上，可以进一步开发更复杂的交互逻辑，例如实现多模式切换（按一下红灯亮，再按一下红灯闪烁，接着绿灯亮，再次按一下绿灯闪烁...如此循环）。
- 6.注意保存最终版本的代码及视频记录，以便提交作业。

7.清理工作：

- 8.实验结束后，请记得关闭所有运行中的进程，并断开电源以保护设备安全。