

G'SCHEID SCHLAU!

**DAS LANGE WOCHENENDE
DER WISSENSCHAFTEN**



Ostbayerische
Technische Hochschule
Amberg-Weiden

Python programmieren mit dem 5€-Computer
Raspberry Pi Pico – Ein Workshop mit der
innovativen Mikrocontroller-Hardware

Prof. Dr.-Ing. Ulrich Schäfer, Professor für Medieninformatik, Mobile Computing

Ostbayerische Technische Hochschule Amberg-Weiden



- Die OTH Amberg-Weiden ist eine junge, dynamische Hochschule und hat dir eine Menge zu bieten: kleine Seminargruppen, individuelle Betreuung, internationale Partnerhochschulen, renommierte Unternehmenspartner, und, und, und.
- Standorte in Amberg und Weiden
- Attraktive und bezahlbare Wohnungen sowie geringe Lebenshaltungskosten.
- 55 Studiengänge aus den Bereichen Technik, Wirtschaft, Informatik & Medien, Gesundheit, Energie & Umwelt sowie Pädagogik.
- 3800 Studierende



Vorstellung



Prof. Dr. Ulrich Schäfer

Homepage: <https://www.oth-aw.de/schaefer-ulrich/>

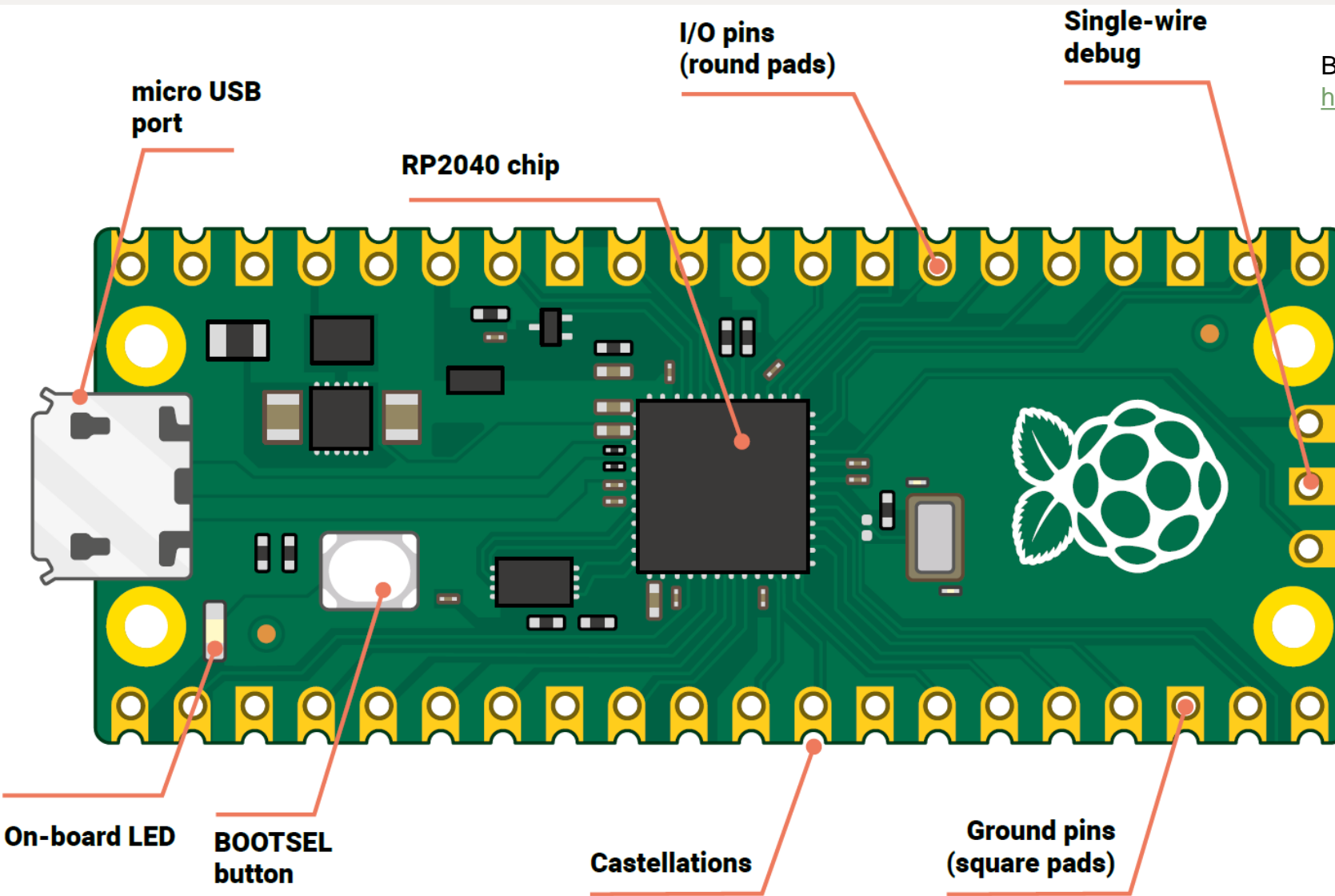
Ostbayerische Technische Hochschule Amberg-Weiden

Fakultät Elektrotechnik, Medien und Informatik (Standort Amberg)

Lehrgebiete: Medieninformatik & **Mobile Computing**

Forschung: + Natural Language Processing

Raspberry Pi Pico (RP2040)

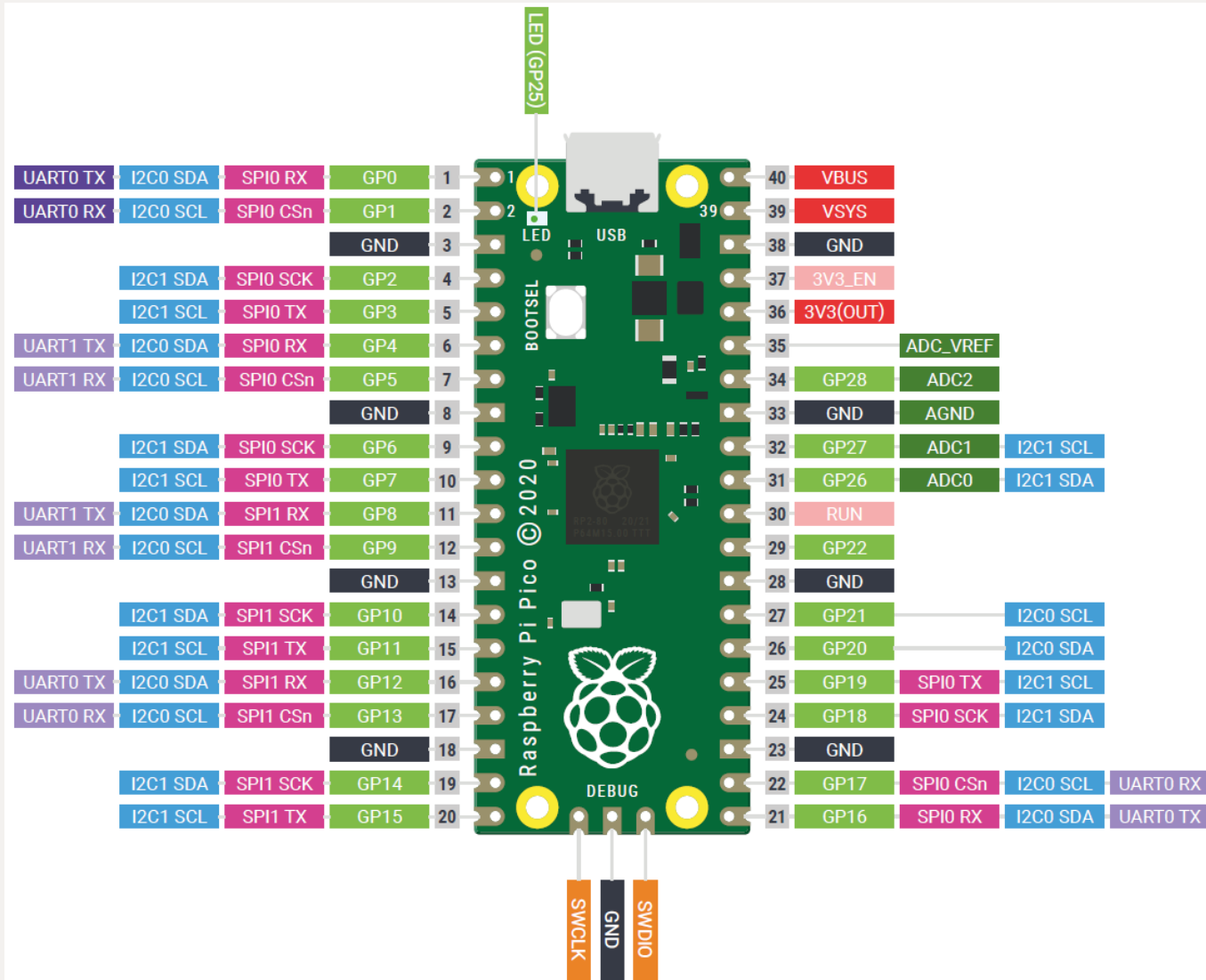


Bildquellen:

<https://www.raspberrypi.com/documentation/microcontrollers>

- **CPU:** 32-bit dual-core ARM Cortex-M0+ at 48MHz, configurable up to 133MHz
- **RAM:** 264kB of SRAM in six independently configurable banks
- **Storage:** 2MB external flash RAM
- **GPIO:** 26 pins
- **ADC:** 3 × 12-bit ADC pins
- **PWM:** Eight slices, two outputs per slice for 16 total
- **Clock:** Accurate on-chip clock and timer with year, month, day, day-of-week, hour, second, and automatic leap-year calculation
- **Sensors:** On-chip temperature sensor connected to 12-bit ADC channel)
- **LEDs:** On-board user-addressable LED
- **Bus Connectivity:** 2 × UART, 2 × SPI, 2 × I2C, Programmable Input/Output (PIO)
- **Hardware Debug:** Single-Wire Debug (SWD)
- **Mount Options:** Through-hole and castellated pins (unpopulated) with 4 × mounting holes
- **Power:** 5 V via micro USB connector, 3.3 V via 3V3 pin, or 2–5V via VSYS pin

Anschlussbelegung



Bildquellen:

<https://www.raspberrypi.com/documentation/microcontrollers>



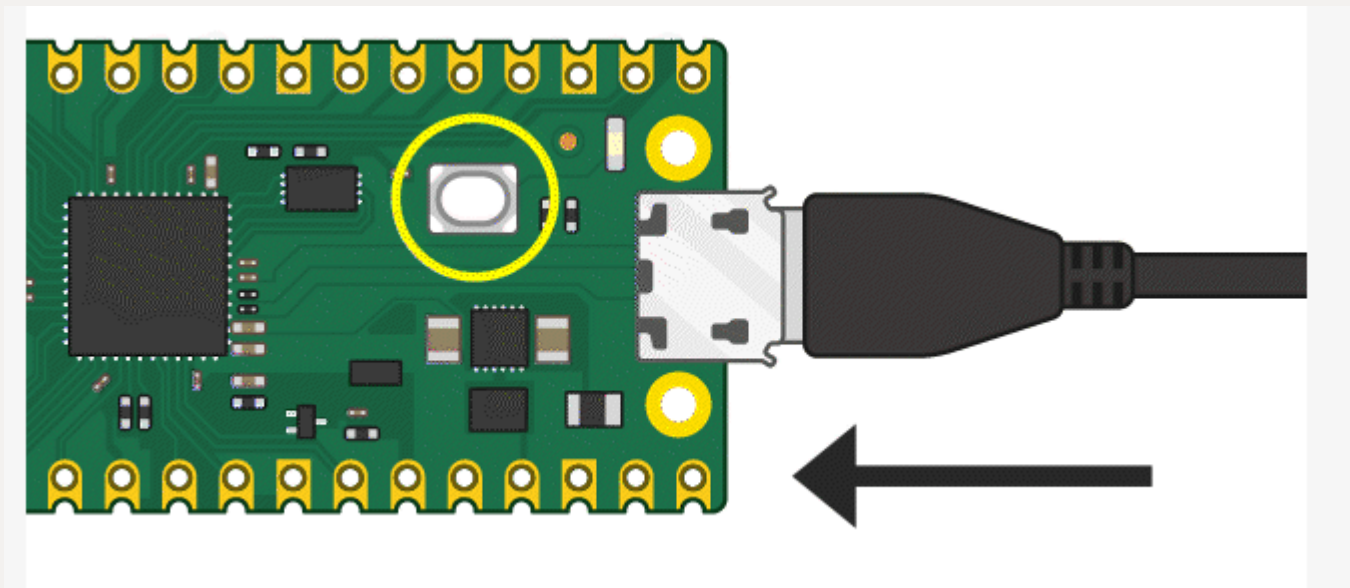
MicroPython installieren

Bildquellen:

<https://www.raspberrypi.com/documentation/microcontrollers>

Anleitung (Animation):

<https://www.raspberrypi.com/documentation/microcontrollers/micropython.html#drag-and-drop-micropython>

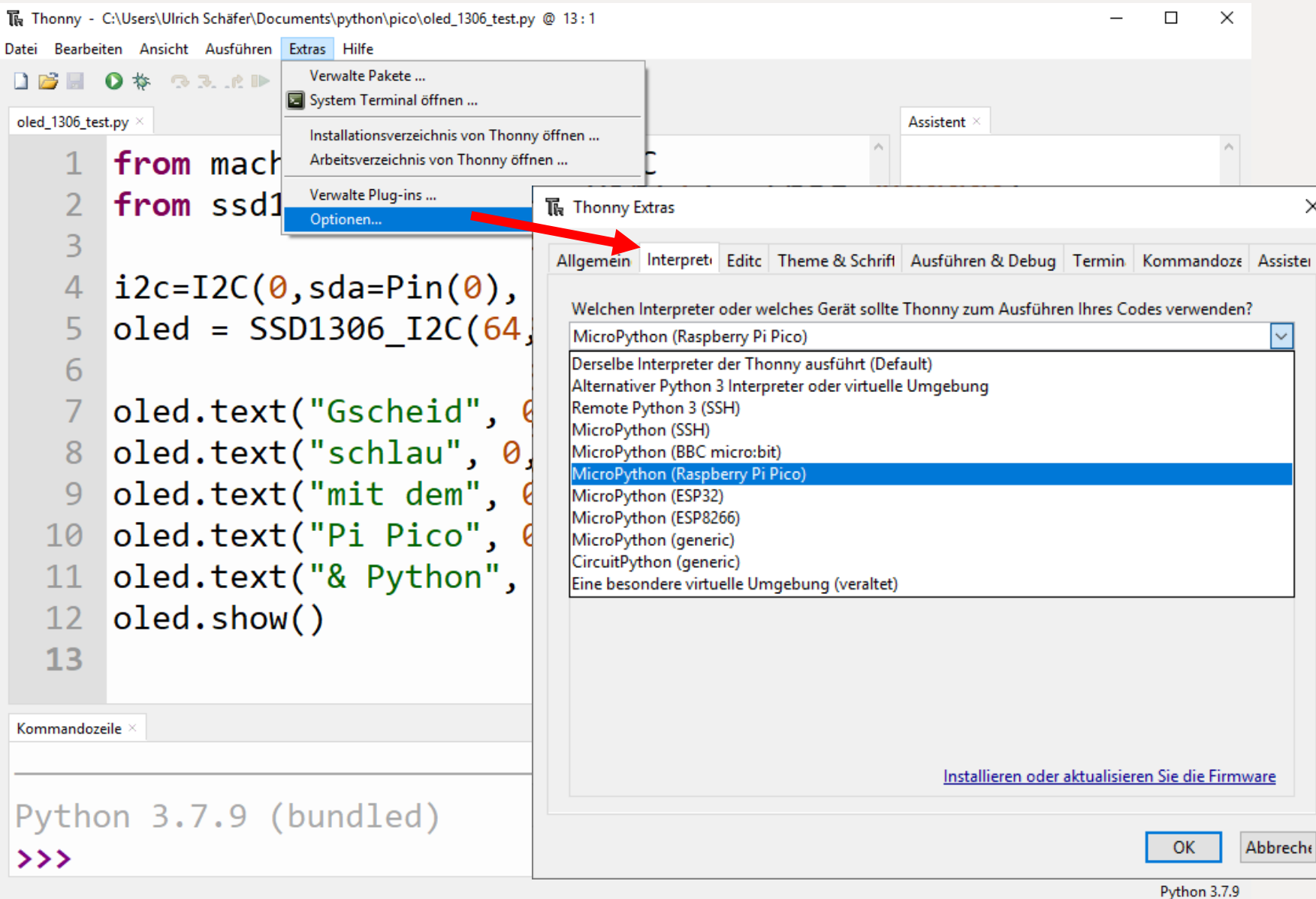


Direktlink zum MicroPython-Download: <https://micropython.org/download/rp2-pico/rp2-pico-latest.uf2>

Entwicklungsumgebung: Thonny

- Download von <https://thonny.org>
- Einfach zu bedienende Python- Entwicklungsumgebung
- Code-Vervollständigung
- unterstützt interaktiven Python-Interpreter "remote" (auf dem per USB angeschlossenen Pico)
- Debugger und Variablen-Inspektor

Entwicklungsumgebung: Thonny



The screenshot shows the Thonny IDE interface. The main editor displays a Python script for an SSD1306 OLED display on a Raspberry Pi Pico. The script includes imports for machine and SSD1306 modules, and code to initialize the I2C interface and display text. The 'Extras' menu is open, and the 'Thonny Extras' dialog box is displayed, showing a list of interpreters. 'MicroPython (Raspberry Pi Pico)' is selected. The command prompt at the bottom shows 'Python 3.7.9 (bundled)' and a prompt '>>>>'. The status bar at the bottom right indicates 'Python 3.7.9'.

```
1 from machine import I2C
2 from ssd1306 import SSD1306_I2C
3
4 i2c=I2C(0,sda=Pin(0),scl=Pin(1))
5 oled = SSD1306_I2C(64,32,i2c)
6
7 oled.text("Gscheid", 0, 0)
8 oled.text("schlau", 0, 1)
9 oled.text("mit dem", 0, 2)
10 oled.text("Pi Pico", 0, 3)
11 oled.text("& Python", 0, 4)
12 oled.show()
13
```

Python 3.7.9 (bundled)
>>>

Python 3.7.9

Interpreter ändern auf
MicroPython (Raspberry Pi
Pico)

MicroPython

- <https://www.micropython.org>
- "Abgespeckte" Version des "richtigen" Python 3 (CPython) von <https://www.python.org>
- <https://www.raspberrypi.com/documentation/microcontrollers/micropython.html#what-is-micropython>
- Wie beim "richtigen" Python: REPL (Read-Eval-Print-Loop) = interaktiver Interpreter
- Dokumentation zu MicroPython allgemein und Pico-spezifisch:
 - <http://docs.micropython.org/en/latest/>
 - <http://docs.micropython.org/en/latest/rp2/quickref.html>

Hello World und Blink

```
import machine
leuchtdiode = machine.Pin(25, machine.Pin.OUT)

print("Hallo Welt")

print("Licht an")
leuchtdiode.value(1)

print("Licht aus")
leuchtdiode.value(0)
```

Hello World und Endlos-Blinken

```
import machine, utime
leuchtdiode = machine.Pin(25, machine.Pin.OUT)

print("Hallo Welt")

while True:
    print("Licht an")
    leuchtdiode.value(1)
    utime.sleep(0.5)

    print("Licht aus")
    leuchtdiode.value(0)
    utime.sleep(0.5)
```

Warum läuft mein Programm nicht nach dem Einschalten?

- (im Gegensatz zum Arduino): Interpreter im Flash-Speicher, Python-Programm im Hauptspeicher
- Lösung für dauerhaften Einsatz: Programm in **main.py** umbenennen und in das Dateisystem kopieren (BOOTSEL-Taste beim Anschließen drücken wie beim Installieren des Micro-Python-Interpreters auf dem Pico)

Notrufsender (SOS)

```
import machine, utime
leuchtdiode = machine.Pin(25, machine.Pin.OUT)
```

```
def an_aus(zeit):
    leuchtdiode.value(1)
    utime.sleep(zeit)
    leuchtdiode.value(0)
    utime.sleep(zeit)
```

```
def S():
    for i in range(3):
        an_aus(0.2)
        utime.sleep(0.3)
```

```
def O():
    for i in range(3):
        an_aus(0.5)
        utime.sleep(0.3)
```

```
S(); O(); S();
```

Thermometer

Verwendung des im RP2040 eingebauten Temperatursensors

```
from machine import ADC

tempsensor = ADC(ADC.CORE_TEMP)

def Temperatur():
    messwert = tempsensor.read_u16() * 3.3 / 65535
    temp = 27 - (messwert - 0.706)/0.001721
    return temp

print("Temperatur: {:.2f} °C".format(Temperatur()))
```

Thermometer mit Datenlogger

Platz für 1,3 MB Daten im Flash-Speicher

```
import utime
```

```
file = open("Temperaturen.txt", "w")
```

```
for i in range(86400 / 30): # Ca. einen Tag lang alle 30 Sekunden aufzeichnen
    file.write(str(Temperatur()))
    file.flush()
    utime.sleep(30) # 30 Sekunden warten
```

```
file.close()
```

Datenlogger: Zeitstempel erzeugen

```
from machine import RTC
# format-Doku: https://pyformat.info/
ZEITFORMAT = "{}-{:02d}-{:02d} {:02d}:{:02d}:{:02d} " # Jahr-Monat-Tag Stunde:Min:Sek

def Zeit():
    t = RTC().datetime()
    return ZEITFORMAT.format(t[0], t[1], t[2], t[4], t[5], t[6])

print(Zeit());

#Ausgabe:
2021-10-22 22:38:31
```


Datenlogger: Zeitstempel in die Datei schreiben

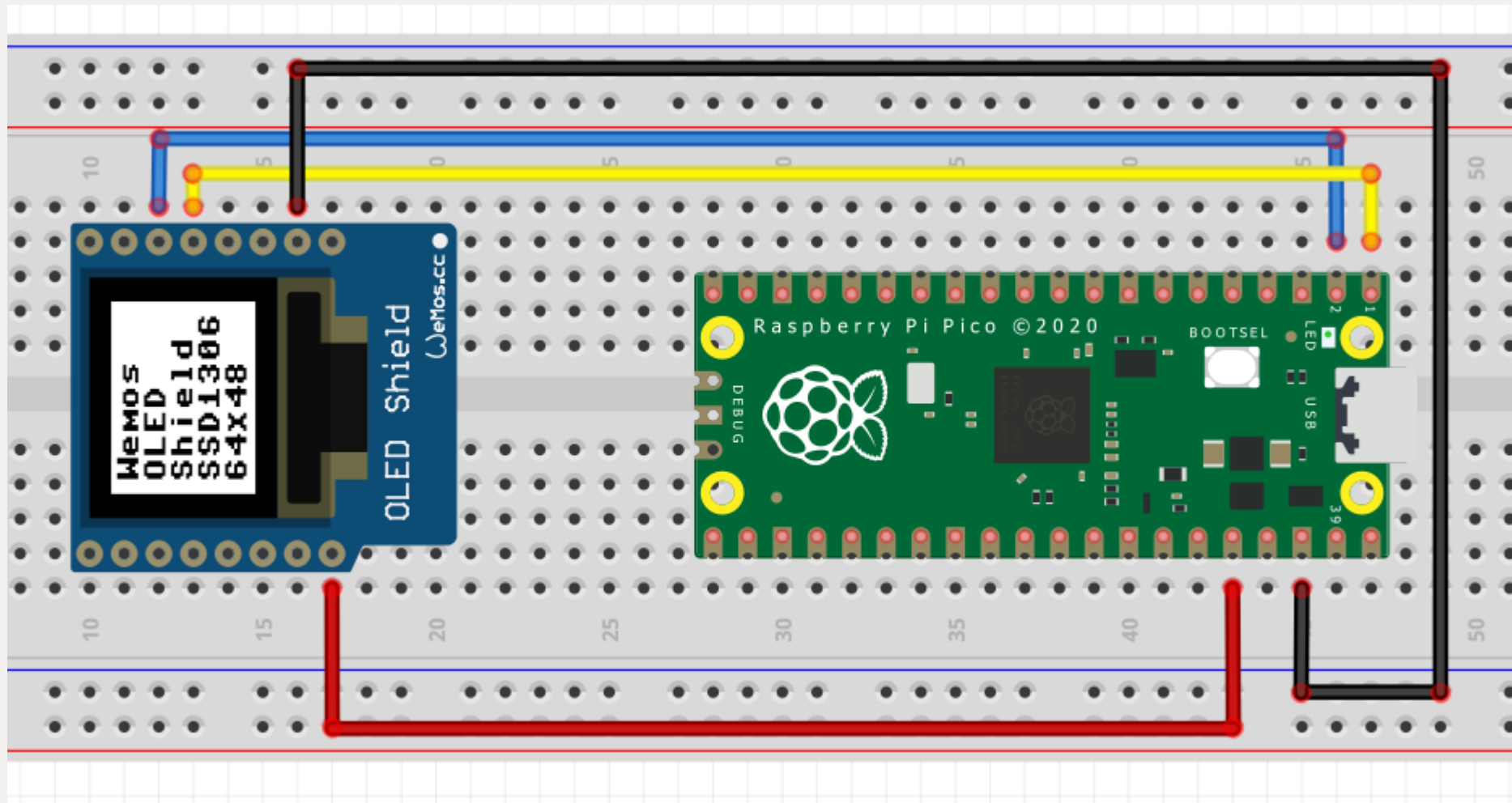
```
file = open("Temperaturen.txt", "w")

for i in range(86400 / 30): # einen Tag lang aufzeichnen (alle 30 Sekunden)
    file.write("{:s} {:3.2f}\n".format(Zeit(), Temperatur()))
    file.flush()
    utime.sleep(30) # 30 Sekunden warten

file.close()

file = open("Temperaturen.txt") # Daten lesen und ausgeben
print(file.read())
file.close()
```

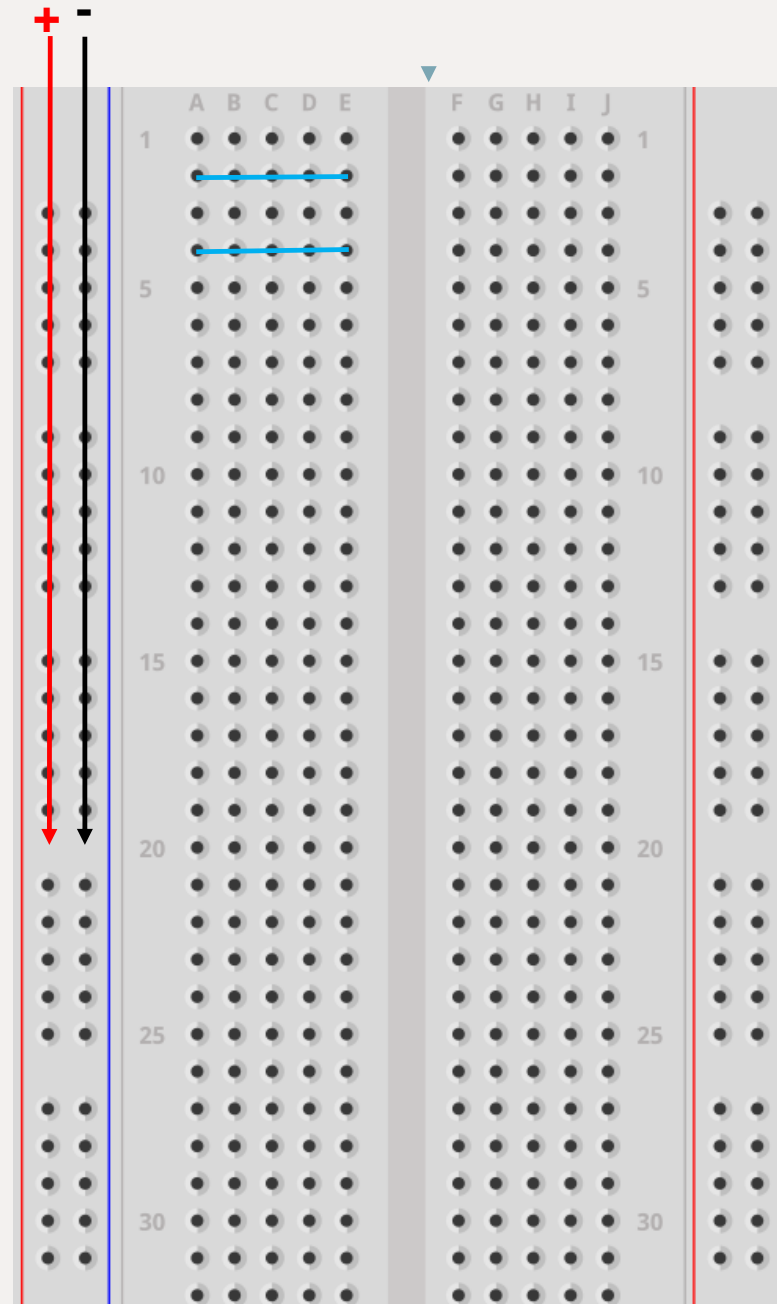
OLED Shield anschließen



	Pico	Display
schwarz	= GND	GND
rot	= 3.3V	3.3V
gelb	= 1	D2
blau	= 2	D1

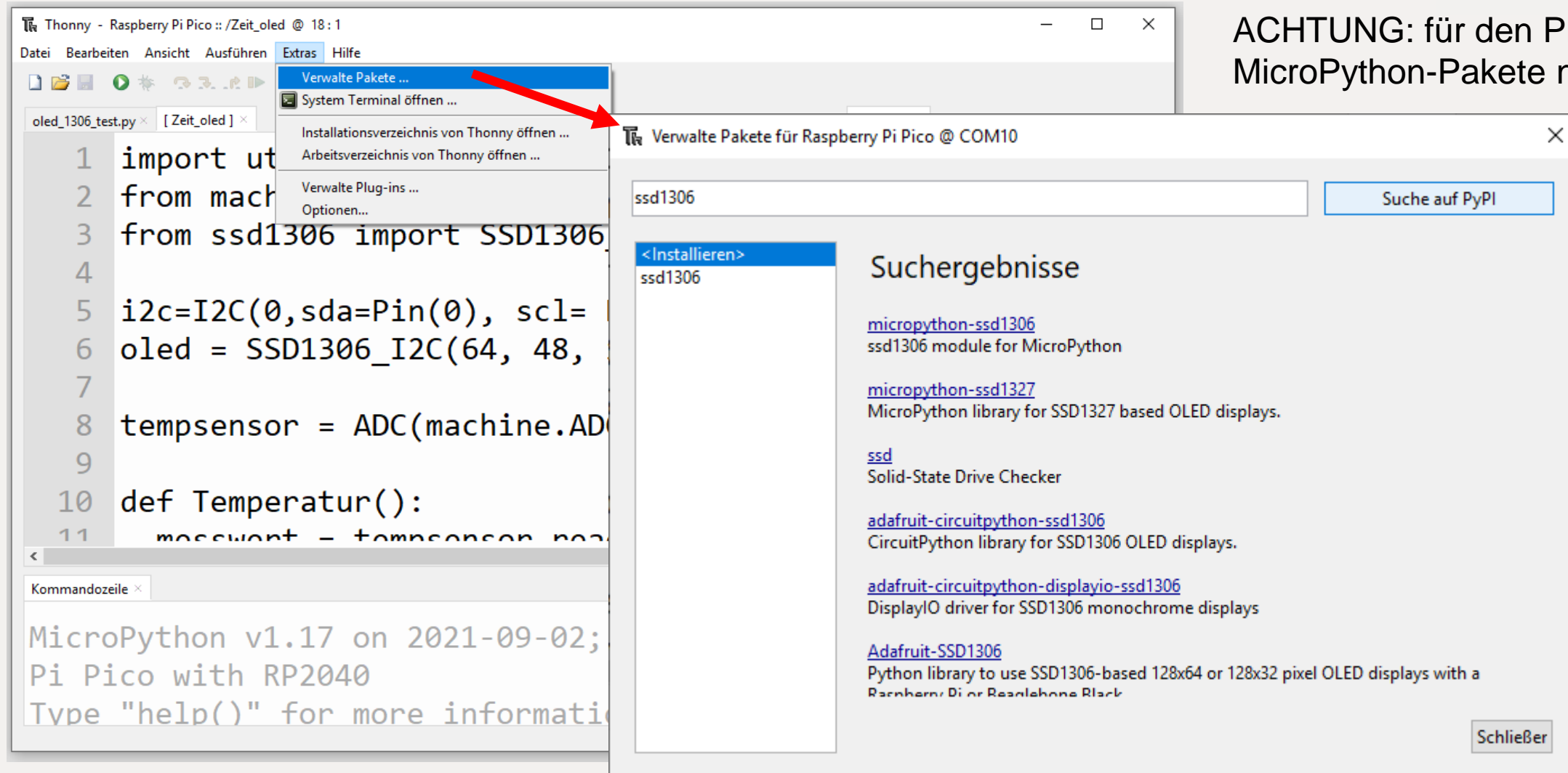
Pico Fritzing-Modell und Pinout: <https://www.raspberrypi.com/documentation/microcontrollers/raspberry-pi-pico.html>

Breadboard-Kontaktierung



Achtung - längs nicht immer durchgehend verbunden →

Pakete für OLED-Display (SSD1306) und andere Spezialitäten nachinstallieren



Thonny - Raspberry Pi Pico :: /Zeit_oled @ 18: 1

Extras

- Verwalte Pakete ...
- System Terminal öffnen ...
- Installationsverzeichnis von Thonny öffnen ...
- Arbeitsverzeichnis von Thonny öffnen ...
- Verwalte Plug-ins ...
- Optionen...

```
1 import ut
2 from mach
3 from ssd1306 import SSD1306
4
5 i2c=I2C(0,sda=Pin(0), scl=
6 oled = SSD1306_I2C(64, 48,
7
8 tempsensor = ADC(machine.AD
9
10 def Temperatur():
11     messwert = tempsensor.read
```

Kommandozeile

```
MicroPython v1.17 on 2021-09-02;
Pi Pico with RP2040
Type "help()" for more informati
```

Verwalte Pakete für Raspberry Pi Pico @ COM10

ssd1306

Suche auf PyPI

<Installieren>

- ssd1306

Suchergebnisse

- [micropython-ssd1306](#)
ssd1306 module for MicroPython
- [micropython-ssd1327](#)
MicroPython library for SSD1327 based OLED displays.
- [ssd](#)
Solid-State Drive Checker
- [adafruit-circuitpython-ssd1306](#)
CircuitPython library for SSD1306 OLED displays.
- [adafruit-circuitpython-displayio-ssd1306](#)
DisplayIO driver for SSD1306 monochrome displays
- [Adafruit-SSD1306](#)
Python library to use SSD1306-based 128x64 or 128x32 pixel OLED displays with a Raspberry Pi or Raspberry Black

Schließer

ACHTUNG: für den Pico nur MicroPython-Pakete nehmen!

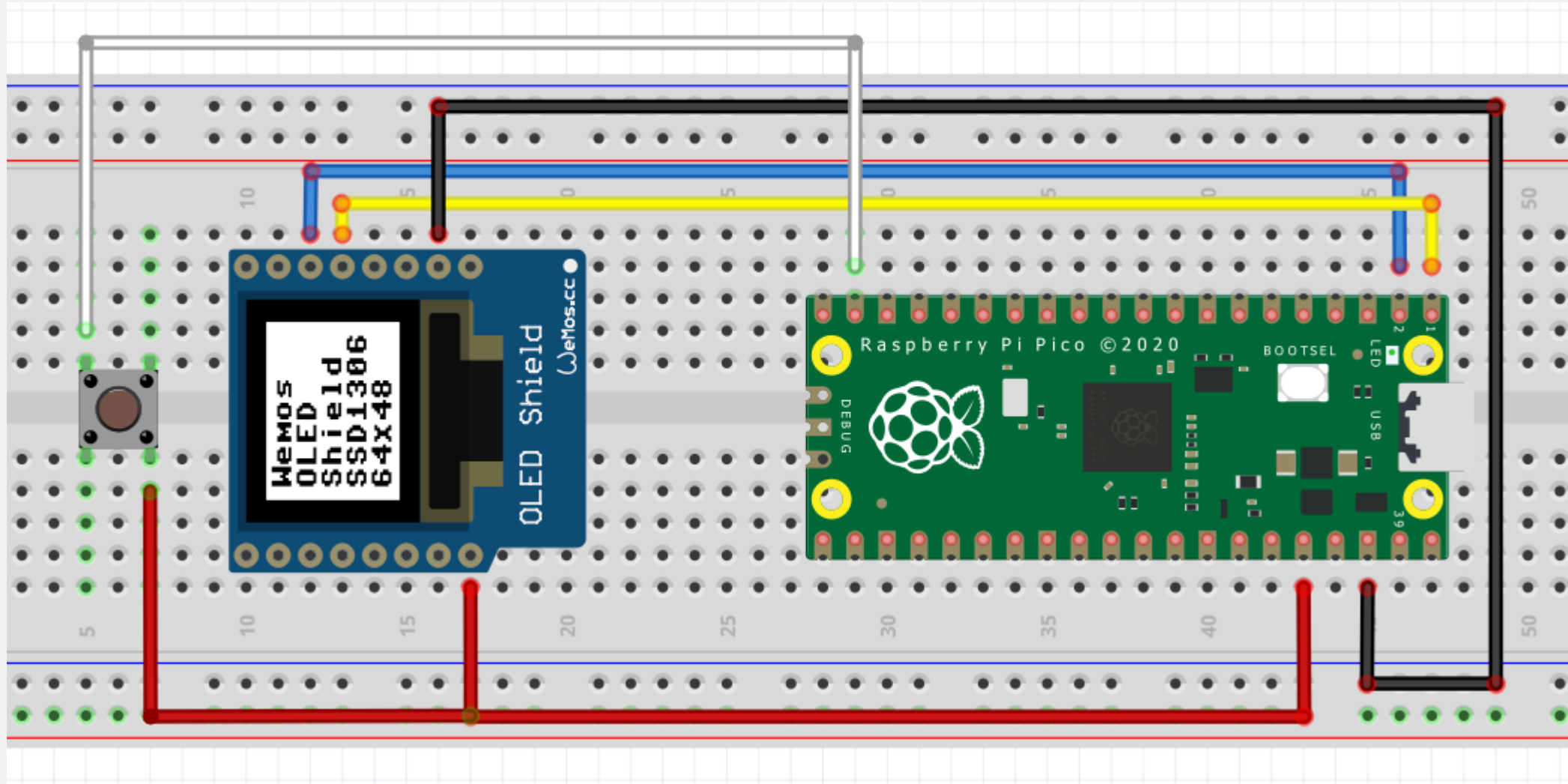
Uhr, Thermometer mit OLEDisplay (SSD1306)

```
from machine import Pin, I2C, ADC, RTC
from ssd1306 import SSD1306_I2C    # ssd1306

i2c=I2C(0, sda=Pin(0), scl= Pin(1), freq=400000)
oled = SSD1306_I2C(64, 48, i2c)    # bei 64 x 48 Punkt-Display

while True:
    oled.fill(0);
    oled.text(Zeit()[2:11], 0, 0)
    oled.text(Zeit()[11:], 0, 20)
    oled.text("{:3.2f} ^C".format(Temperatur()), 0, 40)
    oled.show()
    utime.sleep(1)
```

Taster anschließen (Pull-down)



Taster-Tester

```
import machine
import utime
import _thread
taster = machine.Pin(14, machine.Pin.IN, machine.Pin.PULL_DOWN)
leuchtdiode = machine.Pin(25, machine.Pin.OUT)
global button_pressed
button_pressed = False

def button_reader_thread():
    global button_pressed
    while True:
        if taster.value() == 1:
            button_pressed = True
            utime.sleep(0.01)

_thread.start_new_thread(button_reader_thread, ())

while True:
    if button_pressed:
        leuchtdiode.value(1)
        utime.sleep(0.5)
        leuchtdiode.value(0)
        global button_pressed
        button_pressed = False
```

Grafik auf dem OLEDisplay

```
from machine import Pin, I2C
from ssd1306 import SSD1306_I2C # ssd1306

i2c=I2C(0, sda=Pin(0), scl= Pin(1), freq=400000)
oled = SSD1306_I2C(64, 48, i2c) # bei 64 x 48 Punkt-Display

oled.fill_rect(1, 1, 20, 20, 1) # Rechteck zeichnen (x , y, Breite, Höhe, an/aus)
oled.show()
oled.pixel(1, 1, 1) # einzelnen Punkt setzen (x , y, an/aus)
oled.show()
```


Pong-Spiel: Ball wird von Wand reflektiert + Schläger, mit einem oder zwei Tastern gesteuert

- Idee: Ball-Bewegung in Endlosschleife
- Zeitmessung mit RTC
- Variablen: Position, Geschwindigkeit, Richtung, Punkte
- Reflektion am Display-Rand
- Schläger als Linie am unteren Bildschirmrand
- Ball als Rechteck oder Bitmuster (vgl. Himbeere im MicroPython-Buch am Ende)

Grafik auf dem OLEDisplay

```
from machine import Pin, I2C
from ssd1306 import SSD1306_I2C    # ssd1306
xmax = 64
ymax = 48 # bei 64 x 48 Punkt-Display
i2c=I2C(0, sda=Pin(0), scl= Pin(1), freq=400000)
oled = SSD1306_I2C(xmax, ymax, i2c)

def ball(x, y, malen=1): # 1=malen, 2=löschen
    oled.fill_rect(x, y, 2, 2, malen)
    oled.show()

def schlaeger(x, malen=1):
    oled.fill_rect(x, ymax - 2, 6, 2, malen)
    oled.show()

ball(20,20)
schlaeger(30) # Anregungen z.B. https://github.com/gurgleapps/Pico-Pong
```

Ausblick

- Programmable I/O z.B. für schnelle Steuerung von LED-Streifen/Ringen, digitale Bildsignalerzeugung, Sound, ...
- CircuitPython mit USB HID-Emulation (Pico als USB-Eingabegerät)
- weitere Hardware: Lagesensor, Näherungssensor, Servomotor,...

Weitere Infos:

- <https://www.raspberrypi.com/documentation/microcontrollers/>
- <https://www.oth-aw.de/schaefer-ulrich/pico/>

Danke fürs Mitmachen und weiterhin viel Spaß!

