

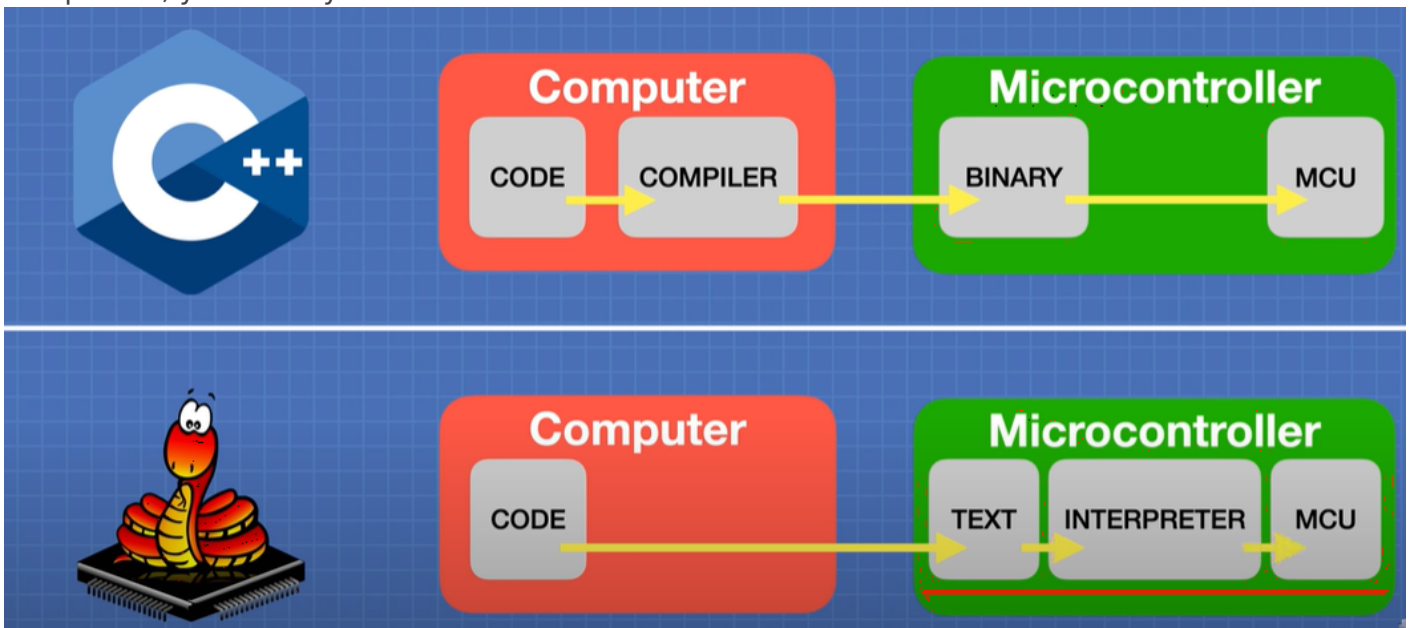
MicroPython con Thonny

- [Instalación de micropython](#)
- [El primer programa con Python: Blink](#)
- [Proyectos](#)
- [Un proyecto diferente: Encender y apagar led por wifi](#)
- [Envío de mensajes a Telegram](#)

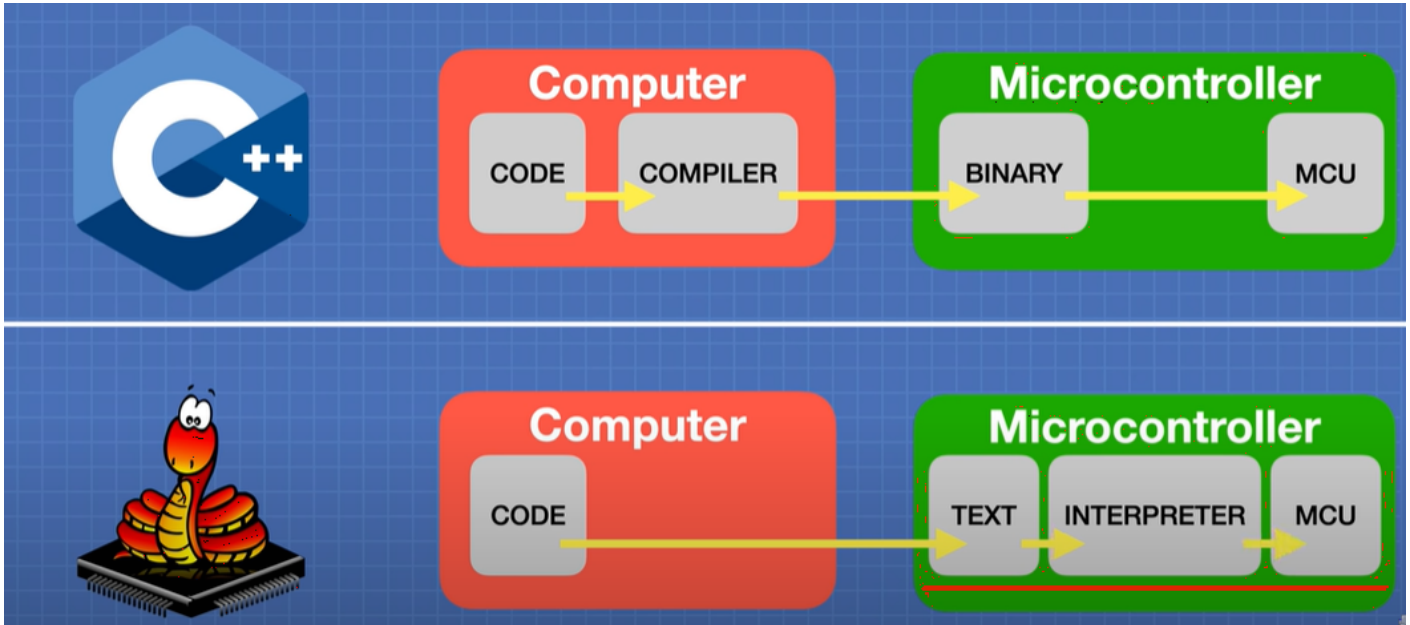
Instalación de micropython

¿Dónde se instala el Micropython?

Como puedes ver [en este vídeo en 21:20](#) Python se compila **dentro del microcontrolador** es decir, dentro del ESP32. A diferencia con otros lenguajes, como el C++, el ordenador tiene el compilador, y se lo da ya en binario.



Fuente [vídeo Exploring the Arduino Nano ESP32 | MicroPython & IoT](#)



Fuente [vídeo Exploring the Arduino Nano ESP32 | MicroPython & IoT](#)

¿Qué programa vamos a usar?

Usaremos el Thonny <https://thonny.org/> que lo puedes descargar e instalar de esta página:

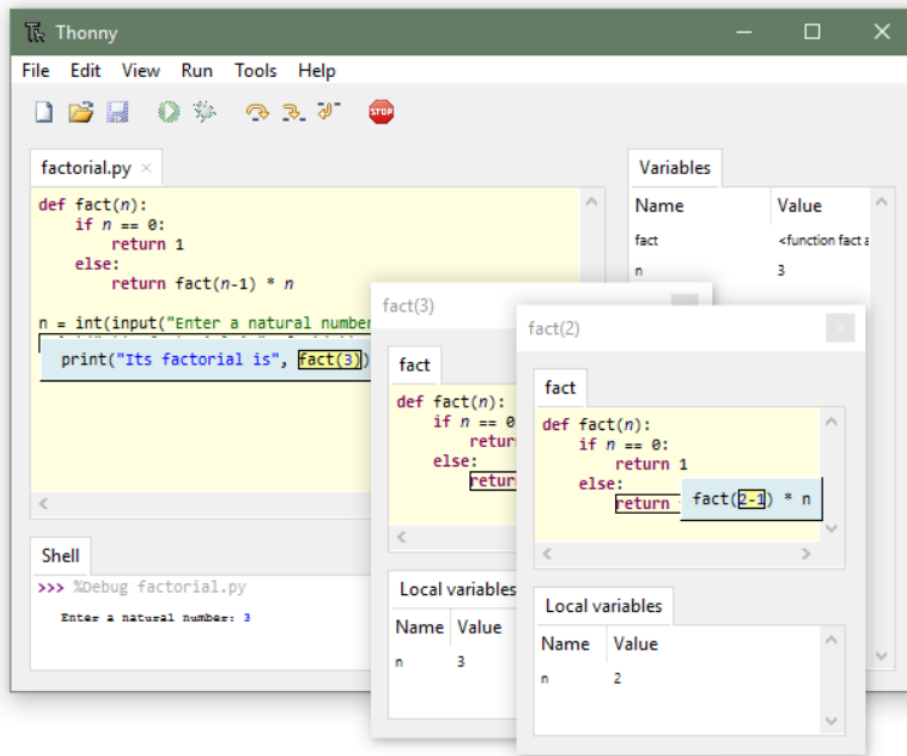
<https://thonny.org/>

Thonny

Python IDE for beginners

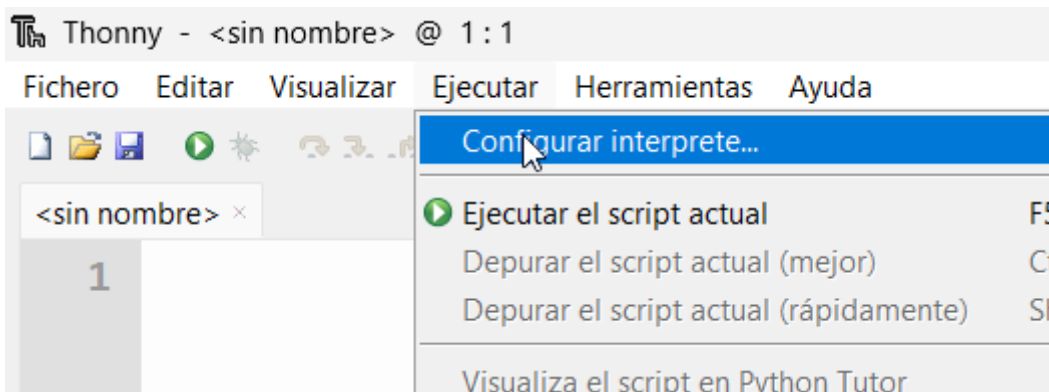


Download version [4.1.7](#) for
[Windows](#) • [Mac](#) • [Linux](#)

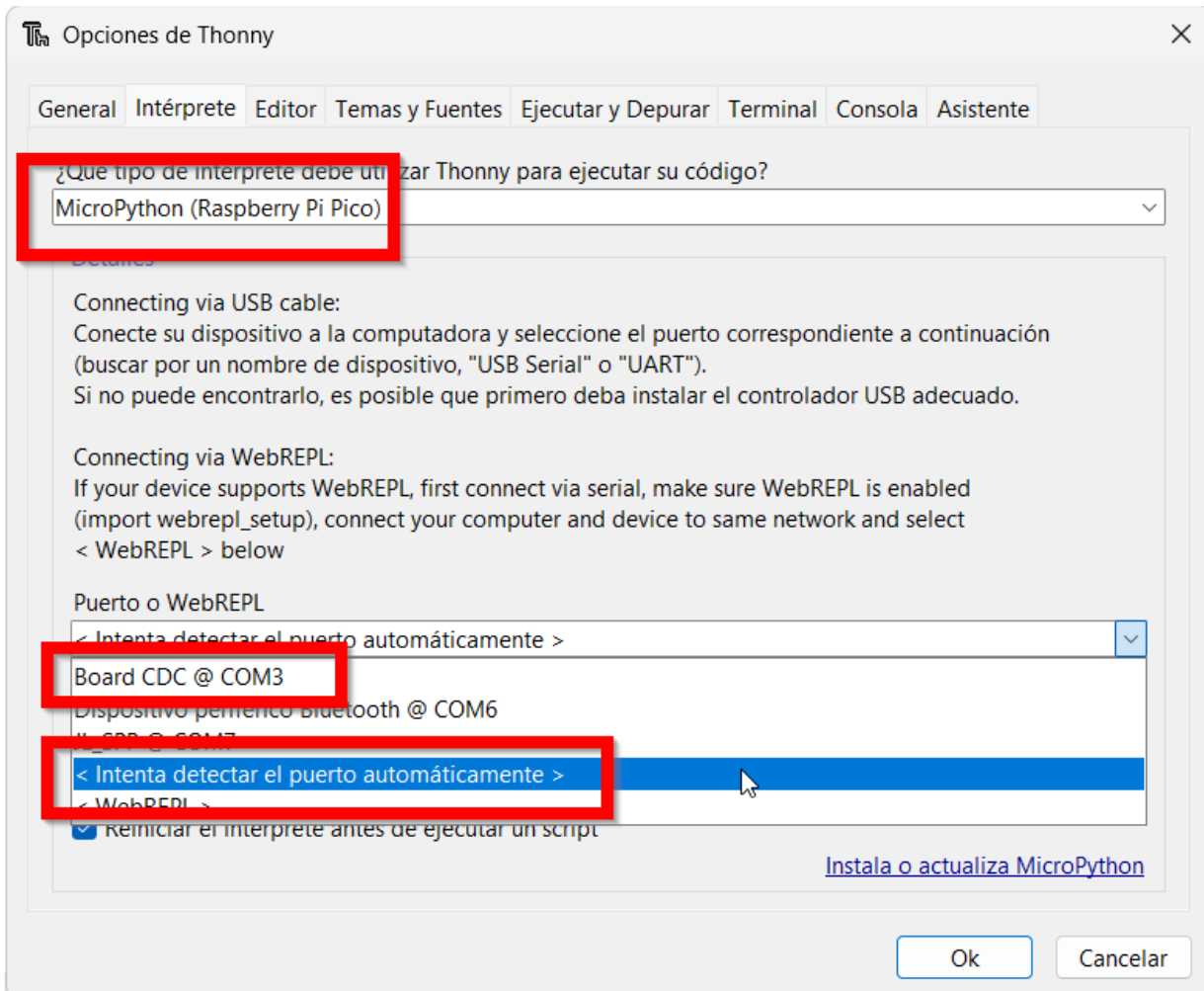


¿Cómo se instala micropython con Thonny en Picobricks?

Entramos en ejecutar-configurar intérprete

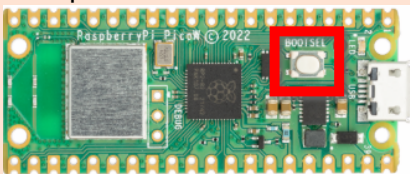


Seleccionamos en ¿Qué tipo de intérprete ...? le decimos que **Raspberry Pi pico** y el puerto si lo sabemos lo seleccionamos o si no lo sabemos que lo detecte automáticamente



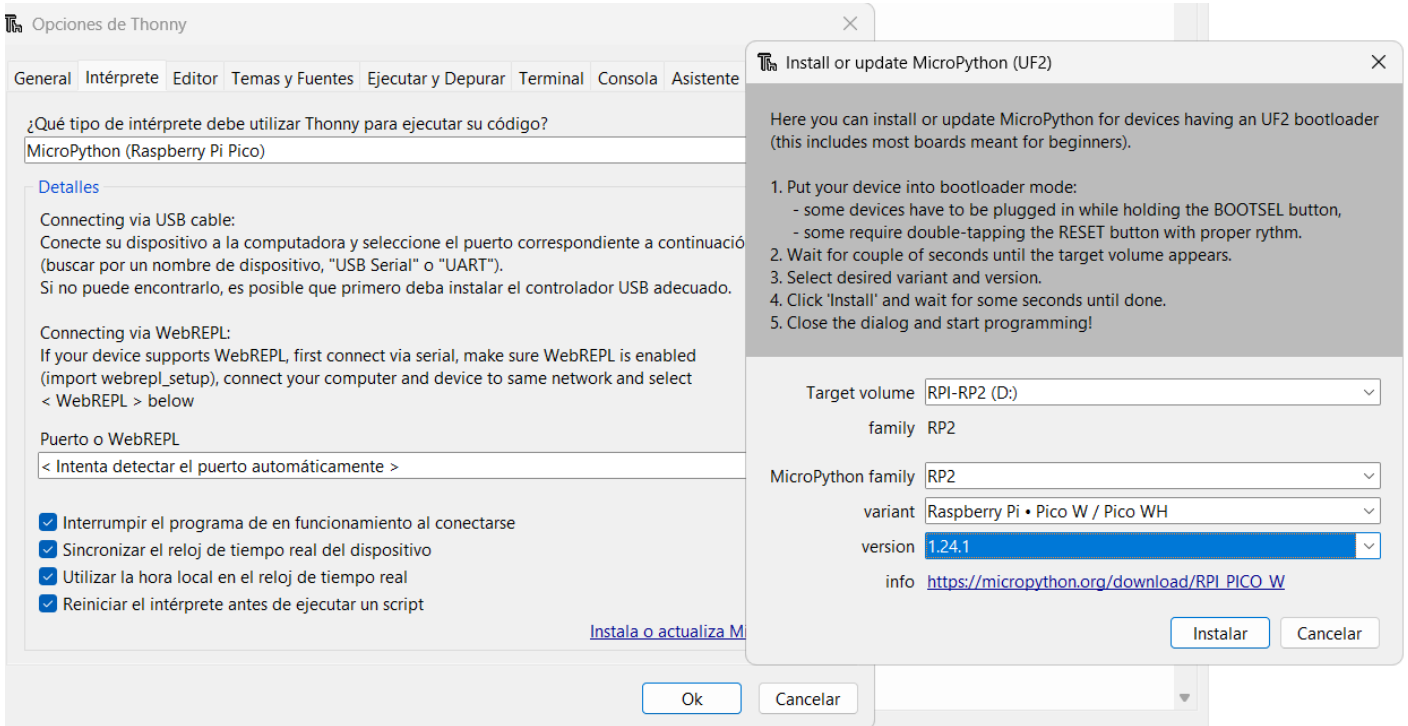
ATENCIÓN, poner PicoBricks en modo Bootloader

- 1.-Desconectamos PicoBricks de nuestro ordenador
- 2.- Apretamos el botón BOOTSEL **mientras** lo volvemos a conectar al puerto USB

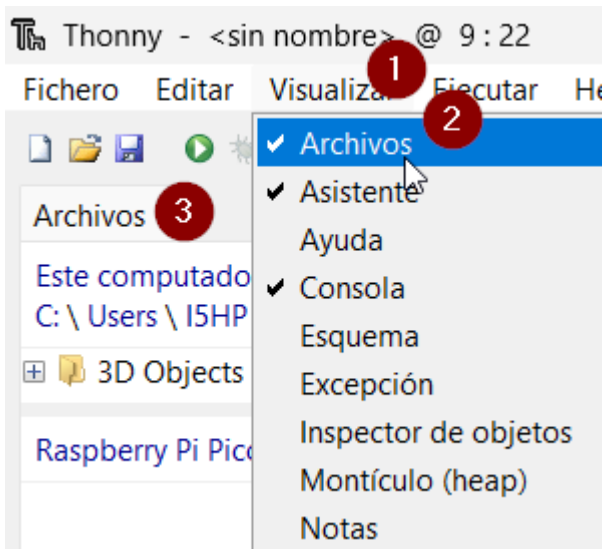


- 3.- Automáticamente aparecerá una nueva unidad de disco en nuestro ordenador (ya puedes soltar BOOTSEL)

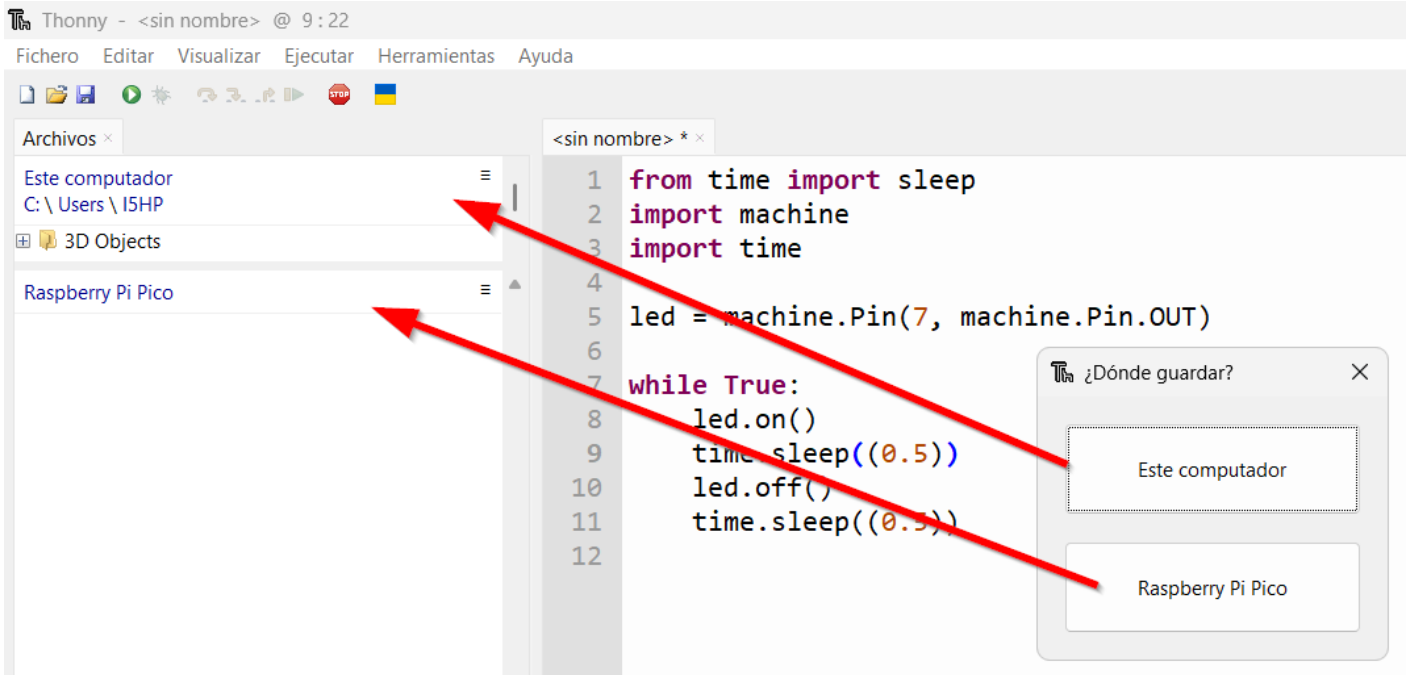
Entonces le damos a Instalar y lo instala en la unidad nueva que ha detectado, en el siguiente diálogo seleccionamos **variante Raspberry pico W:**



Si visualizamos la ventana de archivos



Podemos ver que a la hora de guardar nos pregunta si lo queremos guardar en el chip de PicoBricks o en tu ordenador

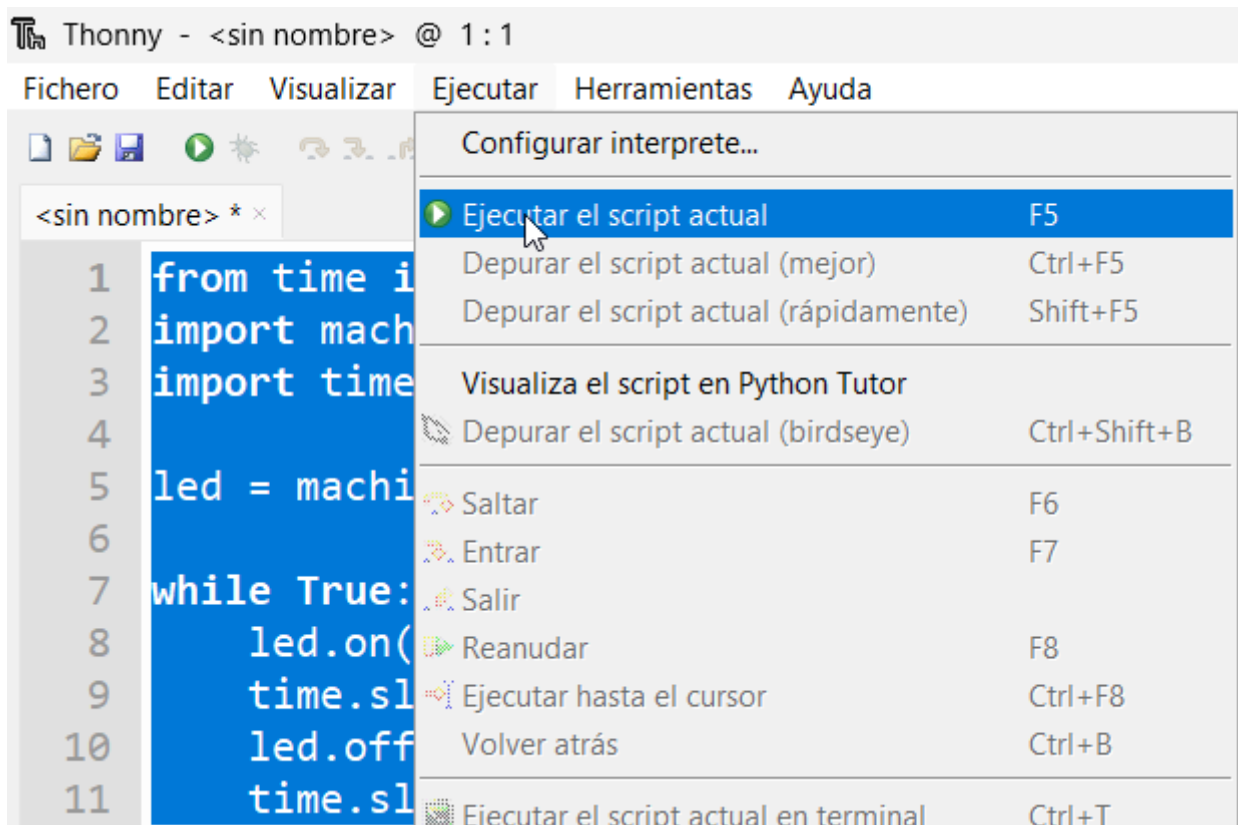


¿SABIAS QUE ...?

Si lo grabas en Raspberry Pi Pico con el nombre de **main.py**, entonces cuando enciendas el Picobricks, se ejecutará automáticamente sin necesidad de ningún ordenador

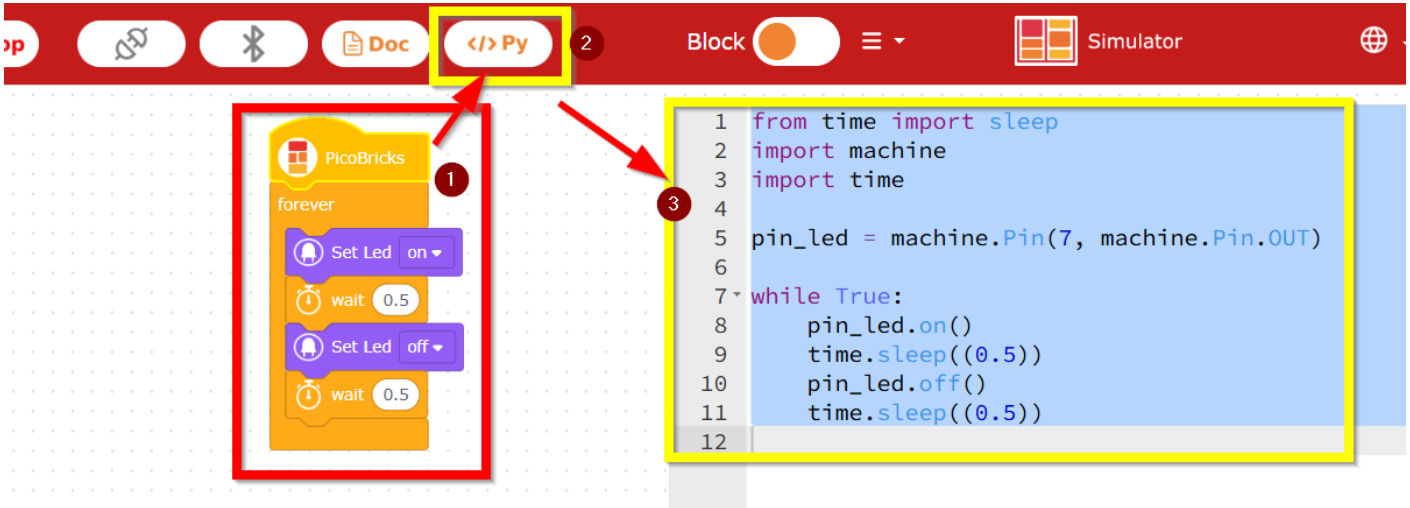

```
while True:  
    led.on()  
    time.sleep((0.5))  
    led.off()  
    time.sleep((0.5))
```

Ejecutamos con F5



y el led parpadea como estaba previsto

Otra forma de conseguir el programa es con la ventana de Python de PicoBlockly



The screenshot shows the PicoBricks interface. On the left, a block-based program is shown with a 'forever' loop containing 'Set Led on', 'wait 0.5', 'Set Led off', and 'wait 0.5'. On the right, the equivalent Python code is shown in a text editor, highlighted in yellow. The Python code is as follows:

```

1 from time import sleep
2 import machine
3 import time
4
5 pin_led = machine.Pin(7, machine.Pin.OUT)
6
7 while True:
8     pin_led.on()
9     time.sleep((0.5))
10    pin_led.off()
11    time.sleep((0.5))
12

```

Otra manera de ver el mismo programa, está en la página 25 del libro

<https://picobricks.com/pages/projectbook>

se encuentra el mismo código pero usando la instrucción

```
led.toggle()
```

https://drive.google.com/file/d/1PDql_GYyxcz68JqmQAGOLs0YE6SXgPCm/preview

Proyectos

Los mismos proyectos vistos con PicoBlockly se pueden hacer igual con código.

Repositorio ide picobricks

<https://ide.picobricks.com/examples/examples.ht>

Repositorio Github

En la ruta <https://github.com/Robotistan/PicoBricks/tree/main/Software/Activities> los tienes listos los programas para copiar y pegar

1. - [Blink](#)
2. - [Action-Reaction](#)
3. - [Autonomous Lighting](#)
4. - [Thermometer](#)
5. - [Graphic Monitor](#)
6. - [Dominate the Rhythm](#)
7. - [Show Your Reaction](#)
8. - [My Timer](#)
9. - [Alarm Clock](#)
10. - [Know Your Color](#)
11. [Buzz Wire Game](#)

Libro Projectbook

Los tienes en este libro (en inglés) que lo puedes conseguir aquí

<https://picobricks.com/pages/projectbook>

- PROYECTO BLINK ver pag 25
- PROYECTO ACTION-REACTION ver pag 29
- PROYECTO Autonomous Lighting ver pag 35
- PROYECTO Thermometer ver pag 41
- PROYECTO Graphic Monitor ver pag 46



- PROYECTO Dominate the Rhythm ver pag 55
- PROYECTO Show Your Reaction ver pag 63
- PROYECTO My Timer ver pag 71
- PROYECTO Alarm Clock ver pag 81
- PROYECTO Know Your Color ver pag 90
- PROYECTO Buzz Wire Game ver pag 106

A diferencia de Microblocks, no los explica paso a paso, por lo que es mejor copiar y pegar de los repositorios de Github

https://drive.google.com/file/d/1PDql_GYyxcz68JqmQAGOLs0YE6SXgPCm/preview

Al no tener licencia CC no los podemos reproducir aquí en este tutorial

Un proyecto diferente: Encender y apagar led por wifi

En la lista de proyectos que propone PicoBricks sólo hay uno que usa la Wifi [SmartHome](#), pero **no utiliza la wifi de Raspberry Pi** sino que utiliza un módulo wifi ESP8266 auxiliar.

Proponemos uno que no use elementos auxiliares

Enunciado: Encender y apagar el led rojo conectado en GPI7 a través de una página web puesto en el servidor que se instala en la Raspberry

Solución

La explicación del programa está en <https://peppe8o.com/getting-started-with-wifi-on-raspberry-pi-pico-w-and-micropython/>

La fuente del programa en <https://github.com/raspberrypi/pico-micropython-examples/blob/master/wireless/webserver.py>

Recuerda que tienes que poner los datos de tu wifi en las líneas 35 y 36

```
import socket
#####33
import network, rp2
import time

def connectWiFi(ssid,password,country):
    rp2.country(country)
    wlan = network.WLAN(network.STA_IF)
    wlan.config(pm = 0xa11140)
    wlan.active(True)
    wlan.connect(ssid, password)
```

```

# Wait for connect or fail
max_wait = 10
while max_wait > 0:
    if wlan.status() < 0 or wlan.status() >= 3:
        break
    max_wait -= 1
    print('waiting for connection...')
    time.sleep(1)

# Handle connection error
if wlan.status() != 3:
    raise RuntimeError('network connection failed')
else:
    print('connected')
    status = wlan.ifconfig()
    print( 'ip = ' + status[0] )
return status

#####333
from machine import Pin

led = Pin(7, Pin.OUT)

country = 'ES'
ssid = 'pon aqui el nombre de tu wifi'
password = 'pon aqui el password de tu wifi'

wifi_connection = connectWiFi(ssid,password,country)
#####33333
html = """<!DOCTYPE html>
<html>
<head> <title>Pico W</title> </head>
<body> <h1>Pico W</h1>
<p>Current status: %s</p>
<p><a href="http://""+wifi_connection[0]+""/light/on">Turn ON</a></p>
<p><a href="http://""+wifi_connection[0]+""/light/off">Turn OFF</a></p>
<p>by <a href="https://peppe80.com">peppe80.com</a></p>

```

```

</body>
</html>
"""
#####

# Open socket
addr = socket.getaddrinfo('0.0.0.0', 80)[0][-1]
s = socket.socket()
s.bind(addr)
s.listen(1)

print('listening on', addr)

# Initialize LED status
led.value(0)
stateis = "LED is OFF"

# Listen for connections
while True:
    try:
        cl, addr = s.accept()
        print('client connected from', addr)
        request = cl.recv(1024)
        print(request)

        request = str(request)[0:50] # The [0:50] avoids getting the url directory from referer
        led_status = request.find('GET / HTTP')
        led_on = request.find('/light/on')
        led_off = request.find('/light/off')
        print( 'led on = ' + str(led_on))
        print( 'led off = ' + str(led_off))

        if led_status >0:
            print("LED status request") # No LED action

```

```
if led_on >0:
    print("led on")
    led.value(1)
    stateis = "LED is ON"

if led_off >0:
    print("led off")
    led.value(0)
    stateis = "LED is OFF"

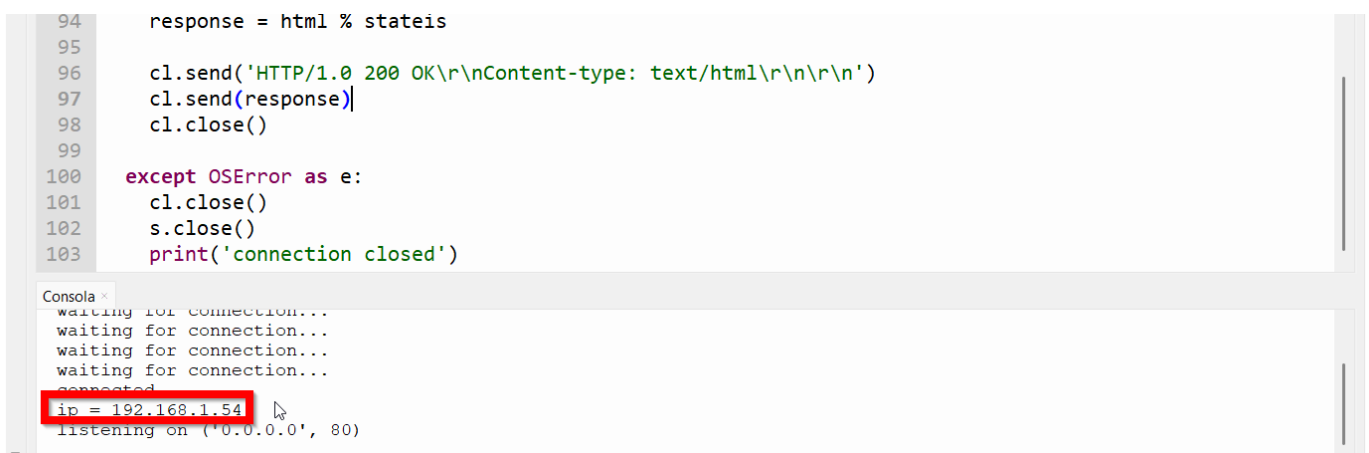
response = html % stateis

cl.send('HTTP/1.0 200 OK\r\nContent-type: text/html\r\n\r\n')
cl.send(response)
cl.close()

except OSError as e:
    cl.close()
    s.close()
    print('connection closed')
```

Ejecución del programa

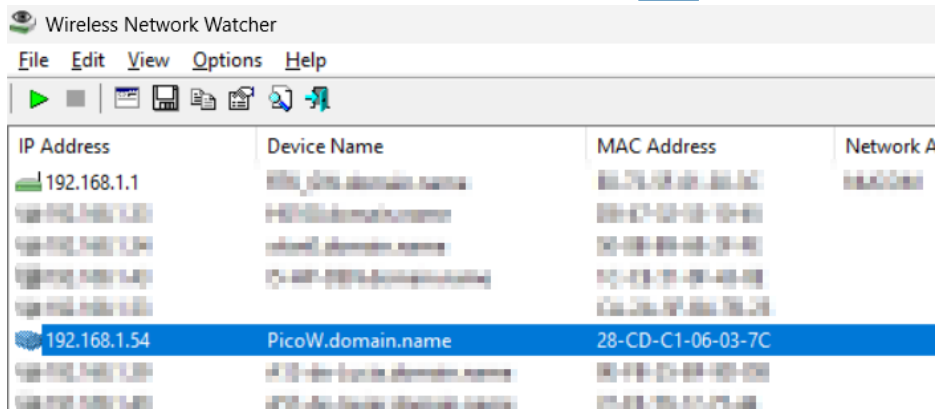
Para encender y apagar el led tienes que entrar en la IP de la Raspberry Pi, puedes verlo en la ventana del puerto serie (cónsola) que puedes ver en el programa Thonny:



```
94     response = html % stateis
95
96     cl.send('HTTP/1.0 200 OK\r\nContent-type: text/html\r\n\r\n')
97     cl.send(response)
98     cl.close()
99
100    except OSError as e:
101        cl.close()
102        s.close()
103        print('connection closed')
```

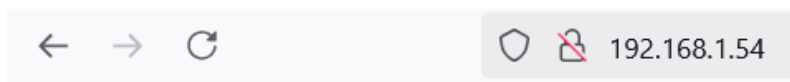
Consola x
waiting for connection...
waiting for connection...
waiting for connection...
waiting for connection...
connected
ip = 192.168.1.54
listening on ('0.0.0.0', 80)

Otro truco es ejecutar un programa de rastreo de IPs como el [Wireless Network Watcher](#) y ver la IP de la Raspberry. O poner una IP estática ver [aquí](#)



IP Address	Device Name	MAC Address	Network A
192.168.1.1	WiFi_pico.domain.name	88-7E-28-05-80-2C	192.168.1.0/24
192.168.1.2	WiFi_pico.domain.name	88-7E-28-05-80-2C	192.168.1.0/24
192.168.1.3	WiFi_pico.domain.name	88-7E-28-05-80-2C	192.168.1.0/24
192.168.1.4	WiFi_pico.domain.name	88-7E-28-05-80-2C	192.168.1.0/24
192.168.1.5	WiFi_pico.domain.name	88-7E-28-05-80-2C	192.168.1.0/24
192.168.1.54	PicoW.domain.name	28-CD-C1-06-03-7C	192.168.1.0/24
192.168.1.6	WiFi_pico.domain.name	88-7E-28-05-80-2C	192.168.1.0/24
192.168.1.7	WiFi_pico.domain.name	88-7E-28-05-80-2C	192.168.1.0/24

Abrimos un navegador y ponemos la IP de la Raspberry en mi caso 192.168.1.54



Pico W

Current status: LED is OFF

[Turn ON](#)

[Turn OFF](#)

by [peppe8o.com](#)

https://www.youtube.com/embed/pRtXEg_cCCI

Si os sale el error OSError: [Errno 98] EADDRINUSE es porque no se ha cerrado bien la conexión, desconectar PicoBrikcs y volverlo a conectar y solucionado

Envío de mensajes a Telegram

En la anterior página, PicoBricks hacía de servidor, alojaba una página web y desde el exterior, se llamaba a su página web para encender y apagar un led.

¿y al revés? es decir, la llamada de PicoBricks a una web externa, por ejemplo la api de Telegram y así poder enviar temperatura, datos, etc.. de forma muy fácil :

- Primero [creando un bot de Telegram y consiguiendo su Token](#)
- Segundo [identificar nuestro ID de usuario a donde enviar el mensaje](#)
- Tercero utilizar la instrucción `urequest.get(laurl)` de la librería `urequests`

Tienes que poner en la línea 11 los datos de tu wifi

Tienes que poner en la url de la línea 16:

- Donde pone **PONTUBOT** sustitúyelo por el token del bot que has conseguido en [reando un bot de Telegram y consiguiendo su Token](#)
- Donde pone **PONTUID** sustitúyelo por el ID de tu usuario a donde hay que enviar el mensaje ver [identificar nuestro ID de usuario a donde enviar el mensaje](#)

```
## extraido del proyecto action-reaction
https://github.com/Robotistan/PicoBricks/tree/main/Software/Activities/Action-Reaction
from machine import Pin#to acces the hardware picobricks
led = Pin(7,Pin.OUT)          ##### initialize digital pin as an output for led
push_button = Pin(10,Pin.IN,Pin.PULL_DOWN)  ### initialize digital pin 10 as an input

##### extraido de página 21 de https://datasheets.raspberrypi.com/picow/connecting-to-the-
internet-with-pico-w.pdf
##### Connecttonetwork
import network
wlan = network.WLAN(network.STA_IF)
wlan.active(True)
wlan.connect('PONTUWIFI', 'PONTUCONTRASEÑAWIFI')
```



```
# Make GET request
import urequests
def mandarmensaje():
    r =
urequests.get("http://api.telegram.org/botPONTUBOT/sendMessage?chat_id=PONTUID&text=APRETADO")
    print(r.status_code) # redirectsto https
    #print(r.content)
    r.close()

#### while loop #####
while True:
    logic_state = push_button.value();#button on&off status
    if logic_state == True:#check the button and if it is on
        led.value(1)#turn on the led
        mandarmensaje()
    else:
        led.value(0)#turn off the led
#### end while loop #####
```

Hay que dejar apretado unos segundos el botón para que funcione:

<https://www.youtube.com/embed/cimDjuisag>