



MicroPython - Entrées, Sorties (GPIO)



[Mise à jour le : 19/5/2023] **En cours de rédaction**

- **Ressources**

- [MicroPython.org](https://micropython.org)
- [MicroPython documentation](#)
- [IDE Thonny](#)

- **Lectures connexes**

- [MicroPython - Les modules Raspberry Pi Pico et Pico W](#)
- [ESP32/ESP8266 Digital Inputs and Digital Outputs with MicroPython](#)
- [MicroPython with ESP32 and ESP8266: Interacting with GPIOs](#)
- [ESP32/ESP8266 PWM with MicroPython - Dim LED](#)
- [ESP32/ESP8266 Analog Readings with MicroPython](#)
- [MicroPython: Interrupts with ESP32 and ESP8266](#)

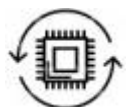
1. Généralités

« Dans un système à base de **microcontrôleur**, on appelle **entrées-sorties** les échanges d'informations entre le processeur et les périphériques qui lui sont associés. De la sorte, le système peut réagir à des modifications de son environnement, voire le contrôler. Elles sont parfois désignées par l'acronyme **I/O**, issu de l'anglais **Input/Output** ou encore **E/S** pour **entrées/sorties**. » [Wikipédia](#)

Pour éviter de faire référence à des valeurs électriques (tension ou intensité), on définit souvent l'état d'un signal numérique en utilisant la logique booléenne.

- **true** (« 1 » logique) correspondra par exemple à 5V ou 3,3V

- **false** (« 0 » logique) correspondra à 0V.



Un **microcontrôleur** dispose de broches pouvant être contrôlées par un logiciel. Elles peuvent se comporter comme des entrées ou des sorties, d'où le nom "entrée / sortie à usage général", ou **GPIO** (**G**eneral **P**urpose **I**nput **O**utput. Le nombre de broches d'un microcontrôleur étant limité, il est fréquent d'avoir plusieurs fonctionnalités sur une même broche.

Les exemples de code de cette page ont été testés sur une [ESP32 Feather Huzzah](#) et sur une [Raspberry Pi Pico](#).

2. Entrées, sorties numériques

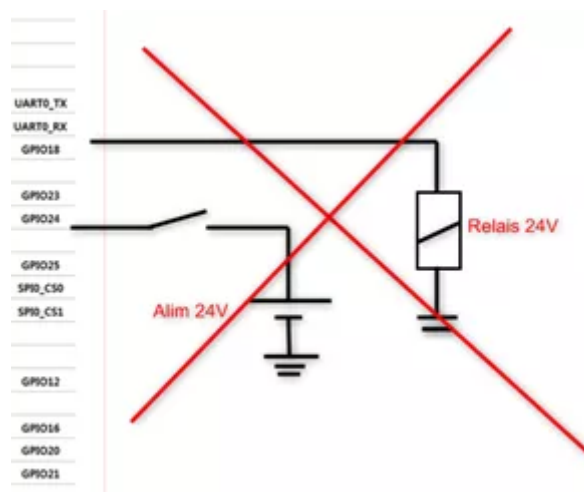


2.1 Sortie numérique

- **Matériels** : [ESP32 Feather Huzzah](#) ou [Raspberry Pi Pico](#)

2.1.1 Présentation

Une sortie numérique est fragile. Ne **JAMAIS** la relier à un générateur
Une sortie numérique délivre **très peu de puissance** (quelques centaines de mW). Il n'est donc pas possible de la relier directement à un actionneur (moteur). Il est nécessaire de placer une interface de puissance (hacheur, relais) entre elle et l'actionneur à commander.



2.1.2 Exemples de code

- [RPi Pico](#)
- [ESP32](#)
- **Ressources** sur Micropython.org.
 - [module machine](#) | [module time](#) | [class Pin](#) – control I/O pins
 - [Quick reference for the RP2, Pins and GPIO](#)

Exemple de code pour un **Raspberry Pi Pico**

[*.py](#)

```
# Faire clignoter la led de la carte Raspberry Pi Pico
# Bibliothèques à installer
from machine import Pin
import time

# Configuration de la broche associée à la led de la carte
led = Pin('LED',Pin.OUT) # 'LED' <=> 25 (GPIO25)

while (True):
    led.on()
    time.sleep(0.5) # Attente 0,5s
    led.off()
    time.sleep(0.5)
```

- **Ressources** sur Micropython.org.
 - [module machine](#) | [module time](#) | [class Pin](#) – control I/O pins
 - [Quick reference for the ESP32, Pins and GPIO](#).

Exemple de code pour un **ESP32 Feather Huzzah**

[*.py](#)

```
# Faire clignoter la led de la carte ESP32
# Bibliothèques à installer
from machine import Pin
import time

# Configuration de la broche associée à la led de la carte
led = Pin(13, Pin.OUT)

while (True):
    led.on()
    time.sleep(1) # Attente 1s
    led.off()
    time.sleep(1)
```



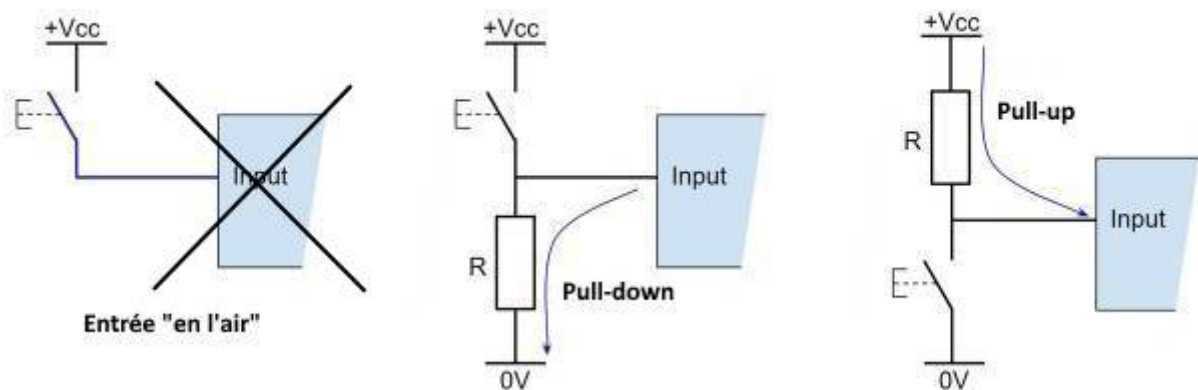
2.2 Entrée numérique

- **Matériels** : [ESP32 Feather Huzzah](#) ou [Raspberry Pi Pico](#), [Digilent Pmod BTN: 4 User Pushbuttons](#) [[Schéma](#)]

2.2.1 Présentation

Les entrées numériques sont **fragiles**. Elles ne supportent ni les **décharges électrostatiques** ni les **surtensions**. Il ne faut ni les toucher ni leur appliquer une tension supérieure à 5V ou inférieure à 0V.
Une entrée numérique utilisée dans un programme **ne doit pas être laissée "en l'air"** (non connectée) car elle prendra alors un état logique aléatoirement et le comportement du programme deviendra imprévisible.

Résistance de rappel / tirage / Pull-up / Pull-down



Les microcontrôleurs disposent de **résistances de rappel internes** pouvant être connectées par le logiciel.



2.2.2 Exemples de code

- [RPi Pico](#)
- [ESP32](#)
- **Ressources** sur Micropython.org.
 - [module machine](#) | [module time](#) | [class Pin – control I/O pins](#)
 - [Quick reference for the RP2, Pins and GPIO](#)

Exemple de code pour un **Raspberry Pi Pico**

*.py

```
# Configuration (en entrée) des broches connectées à deux boutons-
poussoirs
# Bibliothèques à installer
from machine import Pin

# Configuration (en entrée) des broches connectées à deux boutons-
poussoirs
button_min = Pin(20, Pin.IN)
button_hr = Pin(21, Pin.IN)
...
```

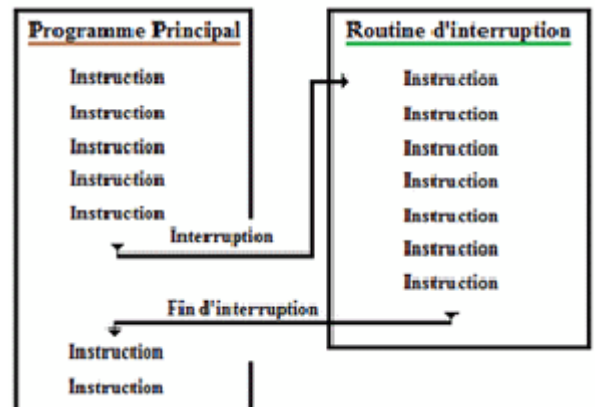
- **Ressources** sur Micropython.org.
 - [module machine](#) | [module time](#) | [class Pin – control I/O pins](#)
 - [Quick reference for the ESP32, Pins and GPIO](#)

Exemple de code pour un **ESP32 Feather Huzzah**

*.py

```
# Configuration (en entrée) des broches connectées à deux boutons-
poussoirs
button_min = Pin(25, Pin.IN)
button_hr = Pin(26, Pin.IN)
...
```

2.3 Interruption



- **Matériel** : [ESP32 Feather Huzzah](#) ou [Raspberry Pi Pico](#), [Digilent Pmod BTN: 4 User Pushbuttons](#) [\[Schéma\]](#)

2.3.1 Présentation

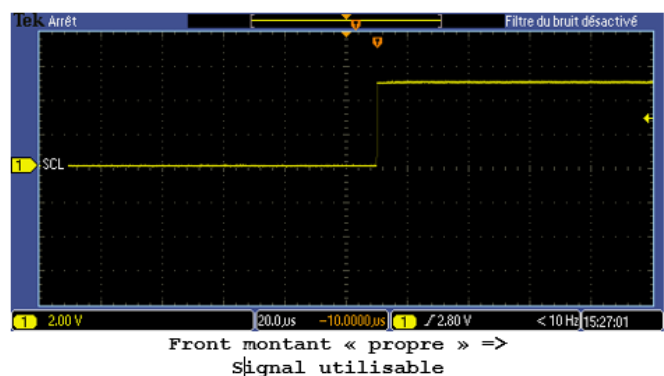
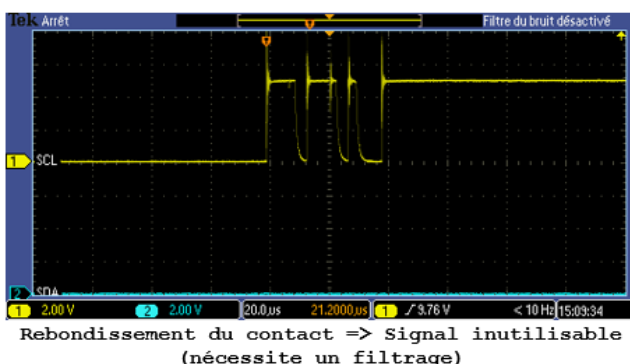
Une **interruption** est un **arrêt temporaire** de l'exécution normale d'un programme par le processeur afin d'exécuter un autre programme (appelé **service d'interruption**).

L'interruption est provoquée par une cause externe (action sur un bouton-poussoir, mesure réalisée par un capteur, horloge temps réel, etc.).

On utilise les interruptions afin de permettre des **communications non bloquantes** avec des périphériques externes.

Une interruption tient compte de l'état logique présent sur une broche. Couramment, on la déclenchera sur **le front montant, le front descendant, ou chacun des fronts** d'un signal logique.

Une interruption sera reconnue si le signal présente des fronts "propres". Il faudra donc s'assurer de la qualité du signal. Les figures ci-dessous représentent un signal transmis à la fermeture du contact d'un anémomètre. Le signal de gauche n'est pas utilisable à cause du rebondissement du contact. En effet, il contient quatre fronts montants au lieu d'un seul comme dans le cas du signal de droite.



2.3.2 Configuration

La configuration en entrée de la broche destinée à recevoir un évènement est identique à celle du paragraphe précédent.

2.3.3 Evènement et gestionnaire d'évènement

Un évènement est attaché à un gestionnaire (service d'interruption) .



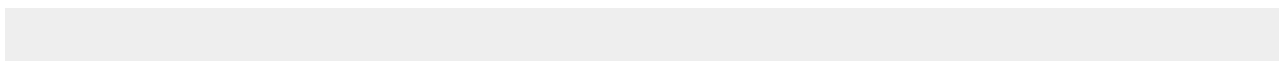
2.3.4 Exemples de code

- [RPI Pico](#)
- [ESP32](#)

A faire

Exemple de code pour un **Raspberry Pi Pico**

*.py



- **Ressource** : [Quick reference for ESP32, GPIO Pins, External interrupts](#) sur Micropython.org.

Exemple de code pour un **ESP32 Feather Huzzah**

*.py

```
# Code partiel du programme HORLOGE

# Réglage de l'heure à la mise sous tension
time_offset=12*3600+0*60+0 # hh+mm+ss

# Routines de service d'interruption (ISR)
def handle_interrupt_min(pin):
    global time_offset
    time_offset+=60
    time.sleep(.2)

def handle_interrupt_hr(pin):
    global time_offset
```

```
time_offset+=3600
time.sleep(.2)

# Réglage des minutes
# Ajout de 60s à l'heure initiale
button_min = Pin(25, Pin.IN)
# Gestionnaire d'interruption
button_min.irq(trigger=Pin.IRQ_RISING, handler=handle_interrupt_min)

# Réglage des heures
# Ajout de 3600s à l'heure initiale
button_hr = Pin(26, Pin.IN)
# Gestionnaire d'interruption
button_hr.irq(trigger=Pin.IRQ_RISING, handler=handle_interrupt_hr)
{{ :python:micropython:matériel:thonny.png?nolink&70| }}
```

Télécharger le projet MICROPYTHON_ESP32_HORLOGE pour Thonny.



A voir : la vidéo de démonstration sur [Youtube](#)



3. Entrées analogiques

- **Ressource**
 - [Quick reference for the RP2, Pins and GPIO](#) sur Micropython.org., potentiomètre 10kOhm.

3.1 Présentation

- **Ressource**
 - [Un signal analogique : petits rappels](#) sur le site Zeste de savoir.



3.2 Exemples de code

- [RPI Pico](#)
- [ESP32](#)
- **Ressource**
 - [ADC \(analog to digital conversion\)](#) sur [Micropython.org](#).

Exemple de code pour un **Raspberry Pi Pico**

*.py

```
# -----
# -----
# Lecture et affichage dans la console de la tension issue d'un
# potentiomètre
# Date : 22/5/2023
# Matériels : Raspberry Pi Pico, Shield Grove, pot. 10k
# ADC accessibles sur le shield Grove pour RP2 :
# Connecteur: ADC      : GPIO
#      A0 : ADC0      : 26
#      A1 : ADC0,ADC1: 26,27
#      A2 : ADC1,ADC2: 27,28
# IDE : Thonny
# -----
# -----
from machine import ADC, Pin
import time

# Le potentiomètre 10k0hm est connecté à l'entrée analogique A0 du
# shield.
# Attention : La tension doit être comprise entre 0 - 3,3V (3,6V max !)
# sur une entrée analogique.
# Configuration
pot = ADC(Pin(26))

while (True):
    val=pot.read_u16() # lecture de l'ADC
    U = val*3.3/65535 # Calcul de la tension
    print("%.2f" % U) # Affichage dans la console (formaté à 2
# décimales)
    time.sleep(1)
```

- **Ressource**

- [ADC \(analog to digital conversion\)](#) sur Micropython.org.

Exemple de code pour un **ESP32 Feather Huzzah**

*.py

```
# ADC accessibles en Python sur la carte ESP32 Feather Huzzah :  
# ADC:GPIO  
# A2 : 34  
# A3 : 39  
# A4 : 36  
# A7 : 32  
# A9 : 33  
  
from machine import ADC, Pin  
  
# Le potentiomètre 10k0hm est connecté à l'entrée analogique A2 de  
# l'ESP32.  
# Configuration  
adc = ADC(Pin(34))  
# Sur une entrée analogique, la tension doit  
# être comprise entre 0 - 3,3V (3,6V max !)  
adc.atten(ADC.ATTN_11DB) # voir doc  
# Mesure  
value = adc.read()  
  
print(value) # affichage dans la console
```

From:
<https://webge.fr/dokuwiki/> - **WEBGE Wikis**

Permanent link:
<https://webge.fr/dokuwiki/doku.php?id=python:micropython:es&rev=1684766922>

Last update: **2023/05/22 16:48**

