

Labyrinthe à bille

Créer une scène 3D interactive

Tutoriel 3 : Interfacer avec Arduino avec pyFirmata



Philippe Roy <philippe.roy@ac-grenoble.fr>

<https://forge.aeif.fr/blender-edutech/blender-edutech-tuto>

Objectif

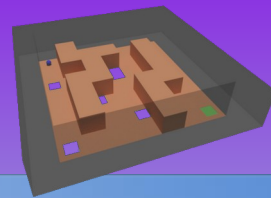


L'objectif de ce tutoriel est faire interagir les objets de la scène 3D (des objets virtuelles) à partir d'actions physiques mesurées par des capteurs. Les **capteurs** sont ici reliés à un **micro-contrôleur Arduino** par la **connectique Grove** et le **protocole Firmata**. La guidance de ce tutoriel a pour pré-requis la réalisation des deux tutoriels précédents (Tutoriel 1 : Ma première scène, Tutoriel 2 : Passage au Python).

Le tutoriel se décompose en 6 étapes :

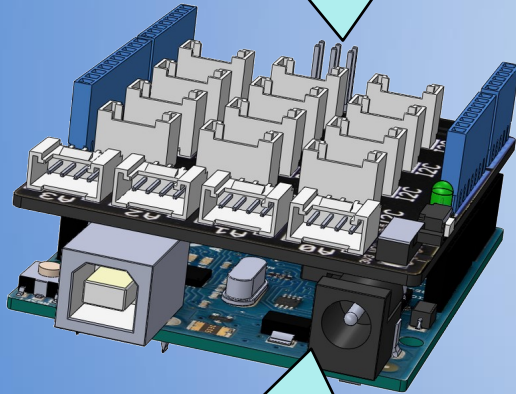
- [1. Préparer la carte Arduino](#)
- [2a. Installation de la bibliothèque pyFirmata sous GNU/Linux](#)
- [2b. Installation de la bibliothèque pyFirmata sous Windows](#)
- [3. Déplacer le plateau avec 4 boutons binaires](#)
- [4. Déplacer le plateau avec un joystick analogique](#)
- [5. Détecter automatiquement le micro-contrôleur](#)
- [6. Distribuer l'exécutable](#)

1. Préparer la carte Arduino

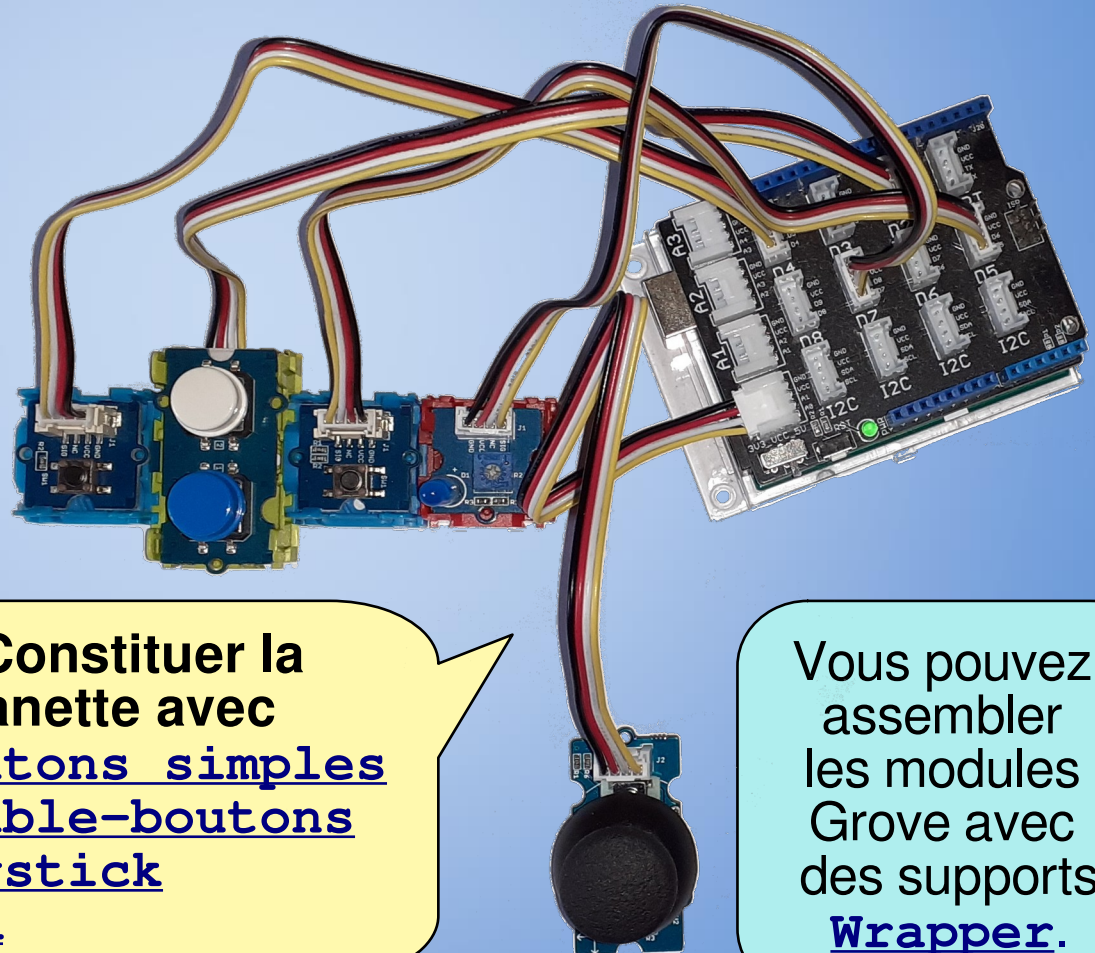


Arduino est une plateforme de conception et de fabrication d'objets électroniques interactifs. Le tutoriel utilise une **carte Uno** avec une **platine Grove** (voir le document joint « **DT - Grove pour Arduino** »).

Platine
(shield) Grove



Micro-contrôleur
Arduino Uno

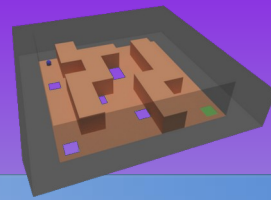


1 : Constituer la manette avec

- **2 boutons simples**
- **1 double-boutons**
- **1 joystick**
- **1 led**

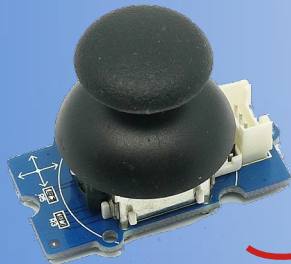
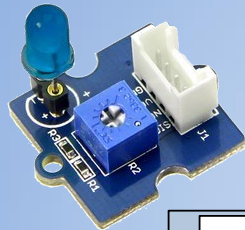
Vous pouvez assembler les modules Grove avec des supports **Wrapper**.

1. Préparer la carte Arduino

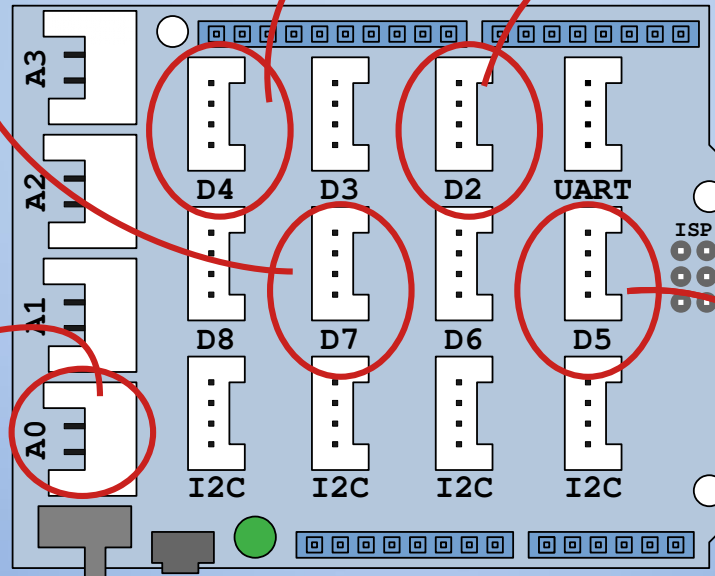


2 : Procéder au brochage des modules Grove

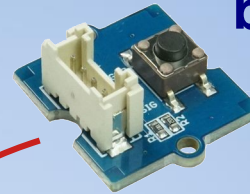
Led plateau en mouvement :
broche 7



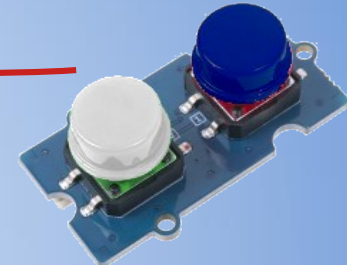
Joystick :
X : broche A0
Y : broche A1



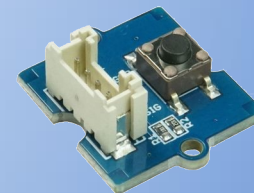
Flèche gauche :
broche 4



Flèche haut :
broche 2



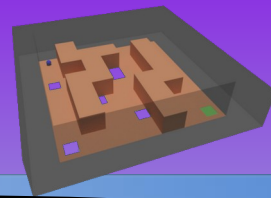
Flèche bas :
broche 3



Flèche droit :
broche 5

Le tutoriel vous propose la commande du plateau par les boutons et le joystick, mais il est possible de ne faire qu'un seul type de commande sur les deux.

1. Préparer la carte Arduino



3 : Brancher la carte Arduino sur l'ordinateur avec le cordon USB

4 : Lancer le programme **Arduino IDE**

Arduino IDE est un éditeur libre disponible sur le site d' [Arduino](https://www.arduino.cc)

5 : Définir le type de carte sur **Arduino Uno**

6 : Définir le port de communication sur celui qui a été détecté avec la carte.

La **barre d'état** nous indique la carte et le port actifs

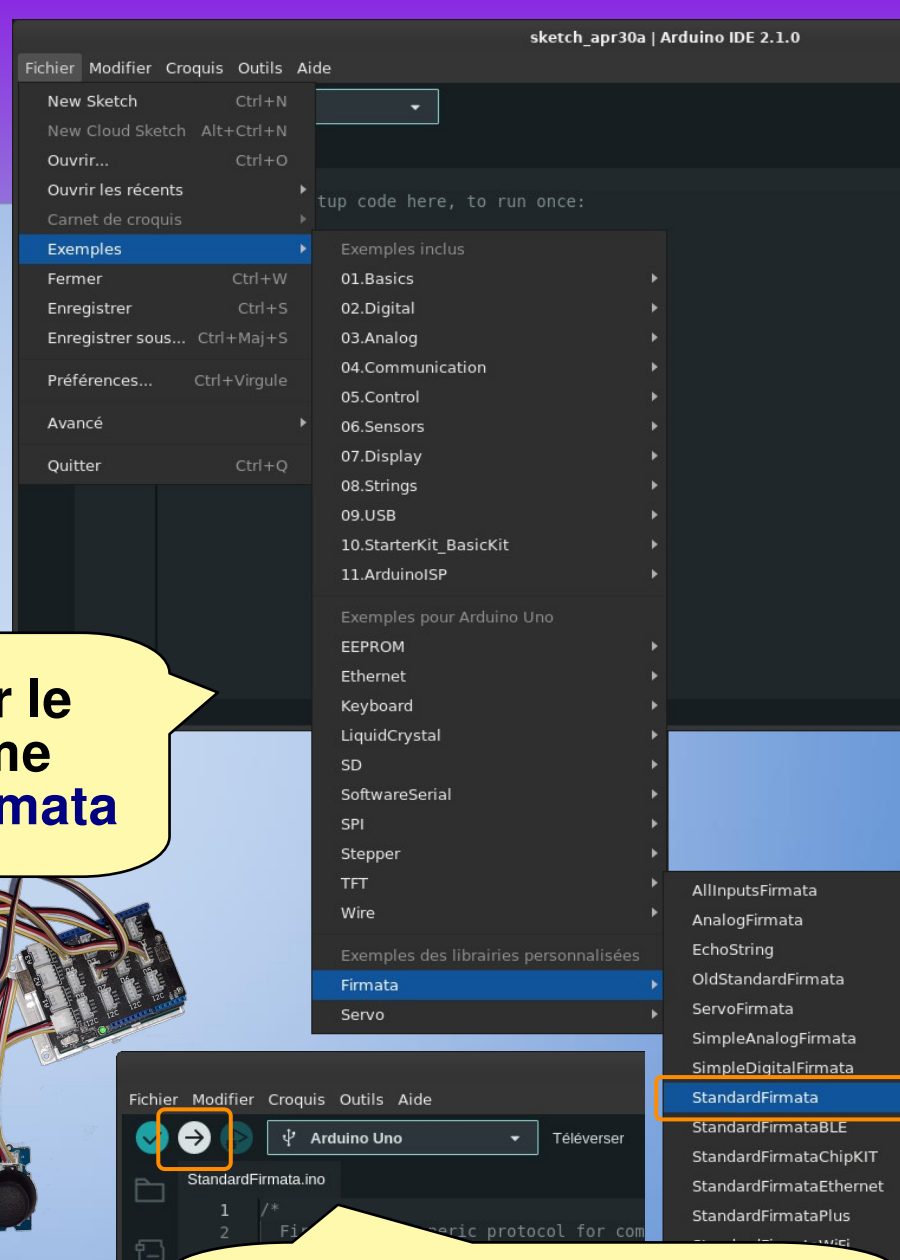
L 1, col 1

Arduino Uno sur /dev/ttyACM1

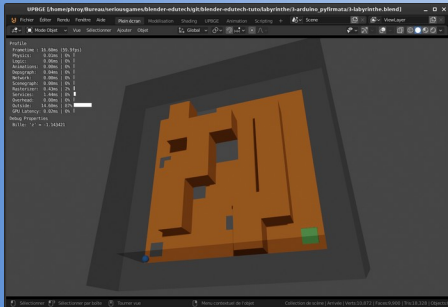
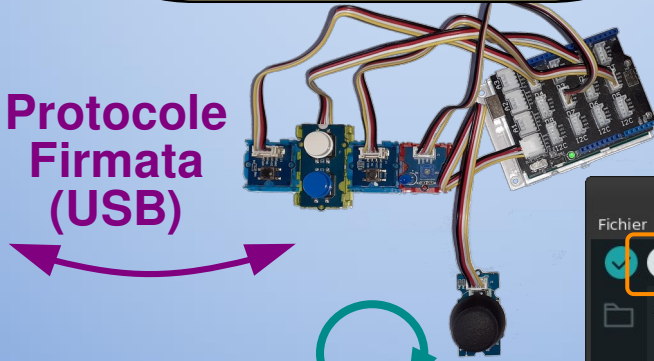
2

1. Préparer la carte Arduino

Firmata est un **protocole de communication** entre un ordinateur et un microcontrôleur par le port série. Le microcontrôleur est mis en « mode écoute » afin de pouvoir lire et écrire sur les broches binaires ou analogiques à partir de l'ordinateur.

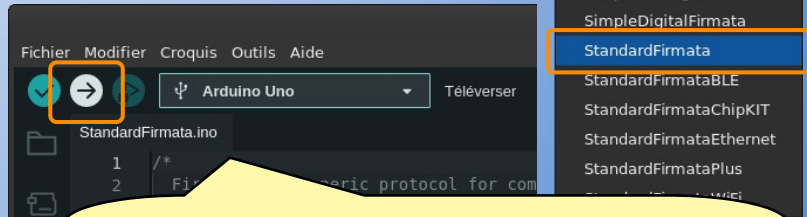


7 : Charger le programme StandardFirmata



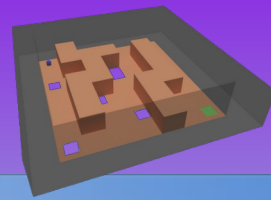
Programme ordinateur : 3-labyrinthe.py

Programme carte : StandardFirmata.ino



8 : Téléverser le programme vers la carte

2a. Installation de la bibliothèque pyFirmata sous GNU/Linux



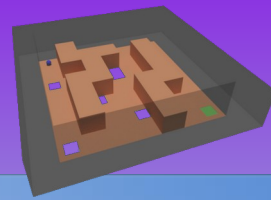
La bibliothèque **pyFirmata** permet d'utiliser le protocole **Firmata** dans un programme Python. Il faut donc installer la bibliothèque **pyFirmata**.

Généralement l'installateur de **bibliothèques Python** [pip](#) est déjà installé, sinon il faut utiliser le gestionnaire de paquet de la distribution pour l'installer.

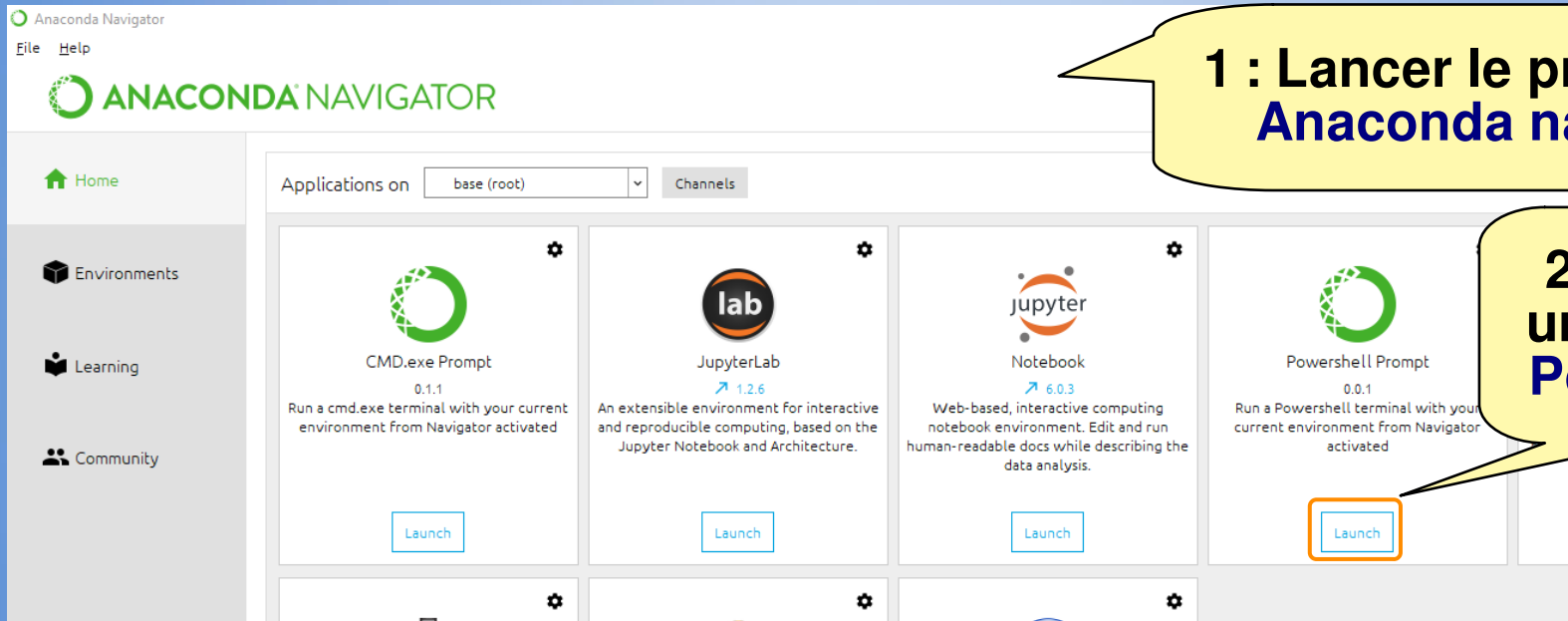
```
Terminal - phroy@debian: ~
Fichier  Édition  Affichage  Terminal  Onglets  Aide
phroy@debian:~$ pip install pyfirmata
Collecting pyfirmata
  Using cached pyFirmata-1.1.0-py2.py3-none-any.whl (14 kB)
Requirement already satisfied: pyserial in ~/.local/lib/python3.9/site-packages (from pyfirmata) (3.5)
Installing collected packages: pyfirmata
Successfully installed pyfirmata-1.1.0
phroy@debian:~$
```

1 : Installer pyFirmata
Dans un **terminal**
exécuter la commande :
pip install pyfirmata

2b. Installation de la bibliothèque pyFirmata sous Windows



La bibliothèque **pyFirmata** permet d'utiliser le protocole **Firmata** dans un programme Python. Il faut donc installer la bibliothèque **pyFirmata**. Sous Windows, l'installation de la distribution **Anaconda** est une solution simple et efficace de mettre en place un **environnement Python**.



1 : Lancer le programme Anaconda navigator

2 : Lancer un terminal Powershell.

3 : Installer pyFirmata
Dans le **terminal**
exécuter la commande :
pip install pyfirmata

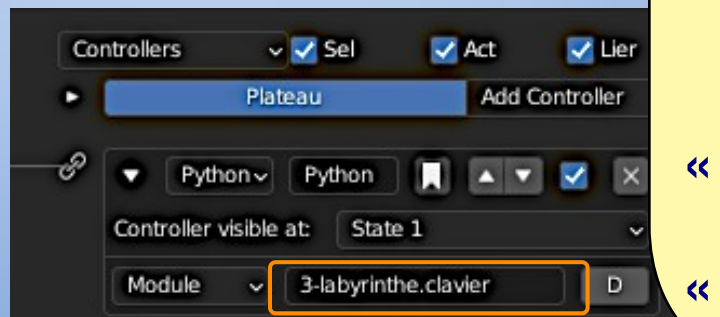
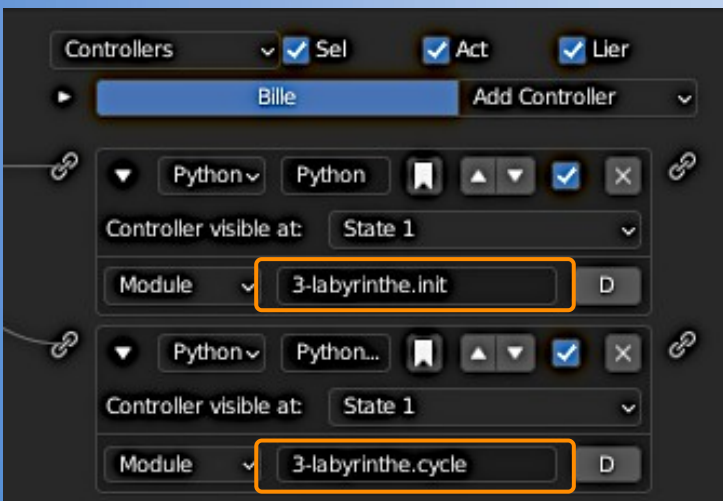
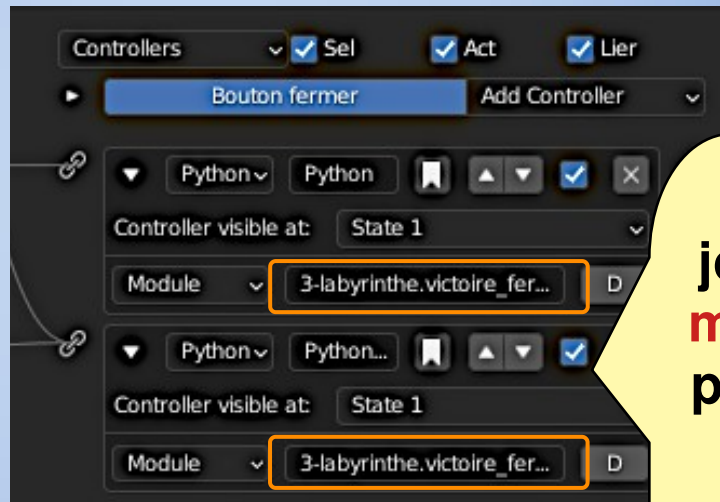
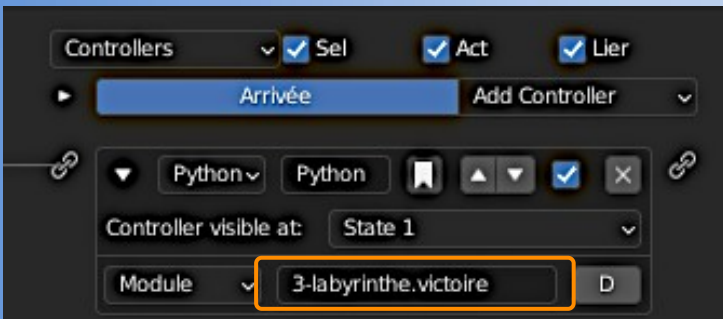
```
C:\windows\System32\WindowsPowerShell\v1.0\powershell.exe
(base) PS C:\Users\philippe.roy> pip install pyfirmata
Collecting pyfirmata
  Downloading pyFirmata-1.1.0-py2.py3-none-any.whl (14 kB)
Collecting pyserial
  Downloading pyserial-3.5-py2.py3-none-any.whl (90 kB)
  |-----| 90 kB 1.9 MB/s
Installing collected packages: pyserial, pyfirmata
Successfully installed pyfirmata-1.1.0 pyserial-3.5
(base) PS C:\Users\philippe.roy>
```


3. Déplacer le plateau avec 4 boutons binaires



Les fichiers de départ de ce tutoriel sont les fichiers résultats du tutoriel 2. Il faut donc :

- copier et renommer « **2-labyrinthe.blend** » en « **3-labyrinthe.blend** »,
- copier et renommer « **2-labyrinthe.py** » en « **3-labyrinthe.py** ».



1 : Mettre à jour le nom des **modules Python** pour l'ensemble des **bricks logiques**

Renommer les noms « **2-labyrinthe.*** » en « **3-labyrinthe.*** »

3. Déplacer le plateau avec 4 boutons binaires



Sensors: Sel, Act, Lier, État. Plateau. Add Sensor. Toujours, Clavier. Skip 0, Niveau, Tap, Inverser. Toujours, Manette. Skip 0, Niveau, Tap, Inverser.

Controllers: Sel, Act, Lier. Plateau. Add Controller. Python, Python. Controller visible at: State 1. Module: 3-labyrinthe.clavier, D. Python, Python... Controller visible at: State 1. Module: 3-labyrinthe.manette, D.

Actuators: Sel, Act, Lier, État. Plateau. Add Actuator.

Briques logiques de **Plateau**

2 : Mettre UPBGE à l'écoute de la manette Arduino

- **Ajouter** un **Capteur Toujours** avec le **Pulse True Level (▲)**
- **renommer** le capteur avec **Manette**
- **ajouter** le **Module Python** avec la fonction **3-labyrinthe.manette**

3. Déplacer le plateau avec 4 boutons binaires



Une carte de référence de la bibliothèque **pyFirmata** est fournie avec le document joint « **DT - Carte de référence pyFirmata** ». Il détaille comment définir une broche, lire ou définir sa valeur.

3-labyrinthe.py

```
import bge # Bibliothèque Blender Game Engine (UPBGE)
import pyfirmata # Protocole Firmata
```

```
#####
# 3-labyrinthe.py
#####
```

```
# Récupérer la scène 3D
scene = bge.logic.getCurrentScene()
```

```
# Constantes
JUST_ACTIVATED = bge.logic.KX_INPUT_JUST_ACTIVATED
JUST_RELEASED = bge.logic.KX_INPUT_JUST_RELEASED
ACTIVATE = bge.logic.KX_INPUT_ACTIVE
```

```
#####
# Communication avec la carte Arduino
#####
```

```
# carte = pyfirmata.Arduino('COM4') # Windows
carte = pyfirmata.Arduino('/dev/ttyACM0') # GNU/Linux
print("Communication Carte Arduino établie")
```

```
# Itérateur pour les entrées
it = pyfirmata.util.Iterator(carte)
it.start()
```

```
# Définition des 4 boutons
bt_haut = carte.get_pin('d:2:i')
bt_bas = carte.get_pin('d:3:i')
bt_gauche = carte.get_pin('d:4:i')
bt_droit = carte.get_pin('d:5:i')
```

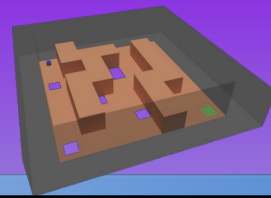
```
# Définition de la led
led = carte.get_pin('d:7:o')
```

3 : Ajout l'importation de la bibliothèque
`import pyfirmata`

4 : Créer la carte et son itérateur
Le nom du port (COM4, /dev/ttyACM0, ...) est indiqué par **IDE Arduino**

5 : Créer les broches
Une broche par bouton et led

3. Déplacer le plateau avec 4 boutons binaires

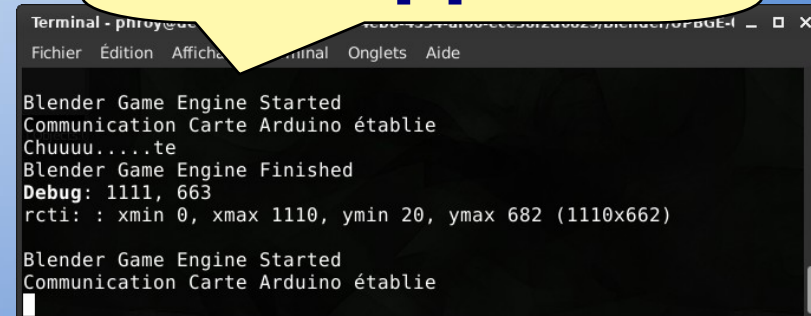
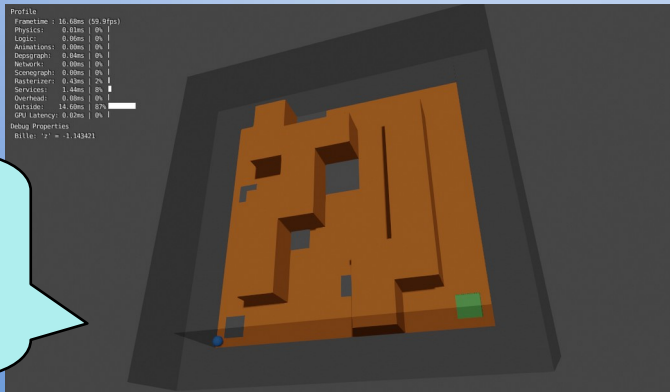


```
#####  
# Gestion de la manette Arduino  
#####  
  
def manette(cont):  
    obj = cont.owner # obj est l'objet associé au contrôleur donc 'Plateau'  
    resolution = 0.01  
    led.write(False) # Éteindre led  
  
    # Bouton haut - Broche 2  
    if bt_haut.read() == True and bt_bas.read() == False:  
        obj.applyRotation((-resolution, 0, -obj.worldOrientation.to_euler().z), False)  
        led.write(True)  
  
    # Bouton bas - Broche 3  
    if bt_haut.read() == False and bt_bas.read() == True:  
        obj.applyRotation((resolution, 0, -obj.worldOrientation.to_euler().z), False)  
        led.write(True)  
  
    # Bouton gauche - Broche 4  
    if bt_gauche.read() == True and bt_droit.read() == False:  
        obj.applyRotation((0, -resolution, -obj.worldOrientation.to_euler().z), False)  
        led.write(True)  
  
    # Bouton droit - Broche 5  
    if bt_gauche.read() == False and bt_droit.read() == True:  
        obj.applyRotation((0, resolution, -obj.worldOrientation.to_euler().z), False)  
        led.write(True)
```

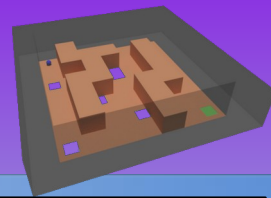
6 : Créer la fonction manette

7 : Tester les boutons [P]

La led indique le plateau en mouvement



4. Déplacer le plateau avec un joystick analogique



```
#####  
# Communication avec la carte Arduino  
#####
```

...

```
# Définition du joystick
```

```
jstk_x = carte.get_pin('a:0:i')  
jstk_y = carte.get_pin('a:1:i')
```

**1 : Créer les broches
du joystick**
Une broche analogique par axe

```
#####  
# Gestion de la manette Arduino  
#####
```

```
def manette(cont):  
    obj = cont.owner # obj est l'objet associé au contrôle  
    resolution = 0.01  
    led.write(False) # Éteindre led
```

**2 : Ajouter à la fonction manette
la commande proportionnelle
du joystick**

```
...  
  
# Joystick : axe X  
# de 0,25 à 0,75 avec une zone morte entre 0,48 et 0,52  
# print (jstk_x.read(), jstk_y.read())  
if jstk_x.read() is not None:  
    if jstk_x.read() < 0.48 or jstk_x.read() > 0.52:  
        resolution_prop = (jstk_x.read()-0.5)*(resolution/0.25)  
        obj.applyRotation((resolution_prop, 0, -obj.worldOrientation.to_euler().z), False)  
        led.write(True)  
  
# Joystick : axe Y  
if jstk_y.read() is not None:  
    if jstk_y.read() < 0.48 or jstk_y.read() > 0.52:  
        resolution_prop = (jstk_y.read()-0.5)*(resolution/0.25)  
        obj.applyRotation((0, resolution_prop, -obj.worldOrientation.to_euler().z), False)  
        led.write(True)
```

3 : Tester le joystick [P]

5. Détecter automatiquement le micro-contrôleur



Au début du programme il faut saisir le port sur lequel est branché la carte. Par exemple si le port est « COM4 » le code est : `carte = pyfirmata.Arduino('COM4')`. Or le port change souvent et afin d'éviter de retoucher le code on souhaite détecter automatiquement le port.

Nous allons créer un module Python uniquement pour la détection du port : « **labyrinthe_carte.py** ». Il sera aussi utilisé pour les tutoriels 4 et 5.

1 : Créer le fichier **labyrinthe_carte.py**

```
import pyfirmata # Protocole Firmata
import serial # Liaison série
from serial.tools.list_ports import comports # Détection du port automatique

#####
# labyrinthe_carte.py
#####

# Recherche automatique du port (microbit, Arduino Uno et Arduino Mega)
def autoget_port():
    # USB Vendor ID, USB Product ID
    carte_dict={'microbit':[3368, 516],
                'uno':[9025, 67],
                'mega':[9025, 66]}

    for com in comports(): # micro:bit
        if com.vid == carte_dict['microbit'][0] and com.pid == carte_dict['microbit'][1]:
            return [com.device, "micro:bit"]
    for com in comports(): # Arduino Uno
        if com.vid == carte_dict['uno'][0] and com.pid == carte_dict['uno'][1]:
            return [com.device, "Arduino Uno"]
    for com in comports(): # Arduino Mega
        if com.vid == carte_dict['mega'][0] and com.pid == carte_dict['mega'][1]:
            return [com.device, "Arduino Mega"]
    return [None, ""]
```

2 : Importation des bibliothèques

3 : Fonction de détection de la carte

5. Détecter automatiquement le micro-contrôleur



labyrinthe_carte.py

4 : Fonction d'initialisation de la communication avec la carte avec le **protocole Firmata**

```
# Établir la communication avec la carte avec le protocol Firmata
def init_firmata():
    [port, carte_name] = autoget_port()
    if port is None:
        print("Communication avec Carte Arduino impossible")
        return None
    else:
        try:
            carte = pyfirmata.Arduino(port)
            print("Communication avec Carte Arduino établie sur "+port+" avec le protocole Firmata")
            return carte
        except:
            print("Communication avec Carte Arduino impossible")
            return None
```

Nous allons maintenant utiliser la fonction `init_firmata()` dans **3-labyrinthe.py**.

```
#####
# Communication avec la carte Arduino
#####

carte = pyfirmata.Arduino('COM4') # Windows
carte = pyfirmata.Arduino('/dev/ttyACM0') # GNU/Linux
print("Communication Carte Arduino établie")

# Détection de la carte avec la protocol Firmata
carte = labyrinthe_carte.init_firmata()
if carte is None:
    bge.logic.endGame()
```

5 : Supprimer la **création manuelle** de l'objet carte

6 : Ajouter la **création automatique** de l'objet carte

3-labyrinthe.py

7 : Tester le détection automatique de la carte [P]

6. Inclure pyFirmata dans la distribution de l'exécutable

