

# Labyrinthe à bille

## Créer une scène 3D interactive

# Tutoriel 3 : Interfacer avec Arduino avec pyFirmata



Philippe Roy <[philippe.roy@ac-grenoble.fr](mailto:philippe.roy@ac-grenoble.fr)>

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

# Objectif

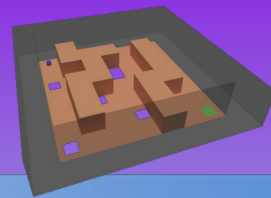


L'objectif de ce tutoriel est faire interagir les objets de la scène 3D (des objets virtuelles) à partir d'actions physiques mesurées par des capteurs. Les **capteurs** sont ici reliés à un **micro-contrôleur Arduino** par la **connectique Grove** et le **protocole Firmata**. La guidance de ce tutoriel 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 :

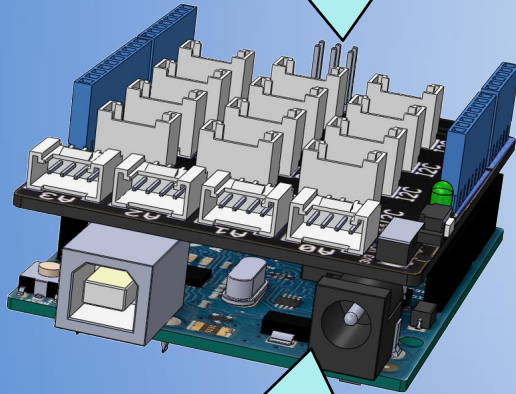
- [1. Préparer la carte Arduino](#)
- [2a. Installation de la bibliothèque pyFirmata sous GNU/Linux](#)
- [2b. Installation de la bibliothèque pyFirmata sous Windows](#)
- [3. Déplacer le plateau avec 4 boutons binaires](#)
- [4. Déplacer le plateau avec un joystick analogique](#)
- [5. Détecter automatiquement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

# 1. Préparer la carte Arduino

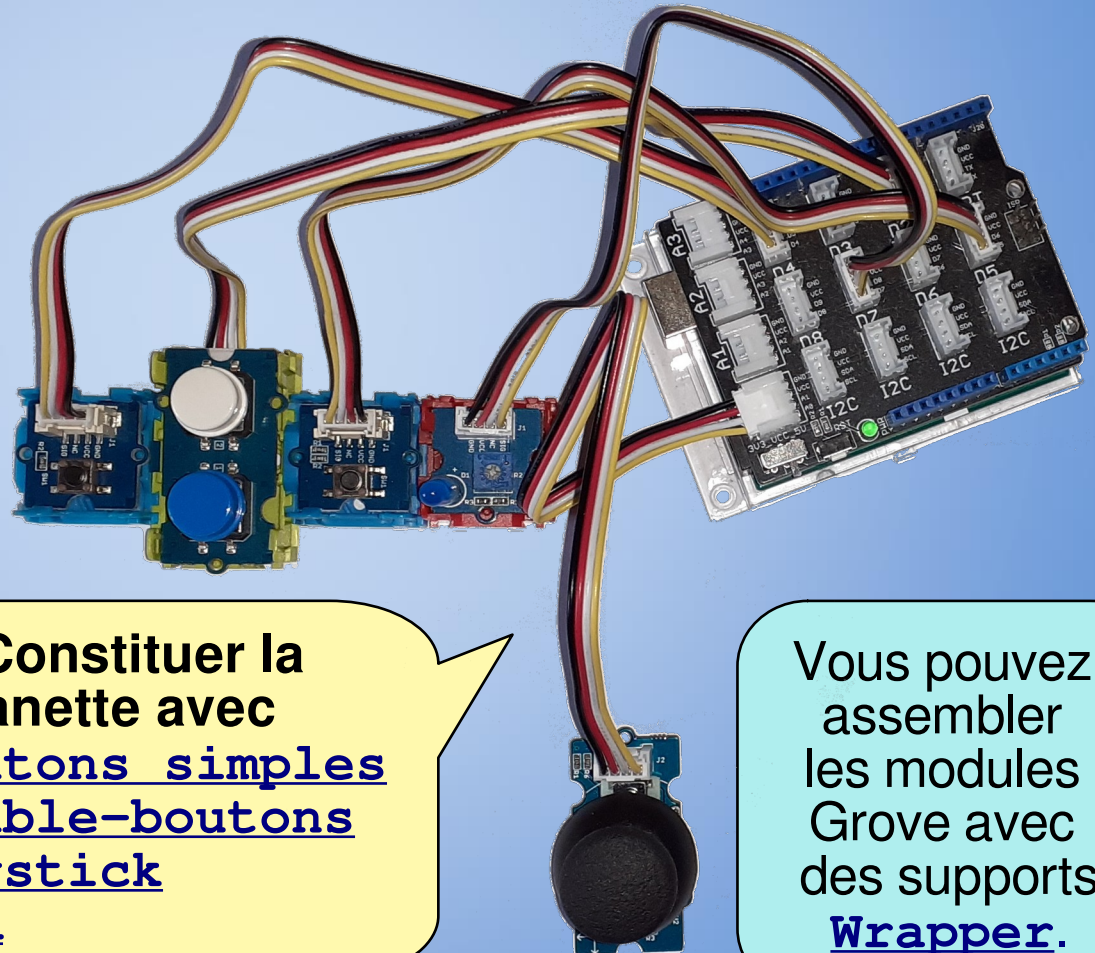


**Arduino** est une plateforme de conception et de fabrication d'objets électroniques interactifs. Le tutoriel utilise une **carte Uno** avec une **platine Grove** (voir le document joint « **DT - Grove pour Arduino** »).

Platine  
(shield) Grove



Micro-contrôleur  
Arduino Uno

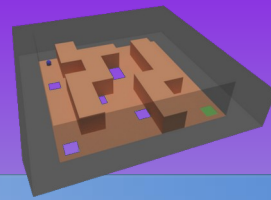


**1 : Constituer la manette avec**

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

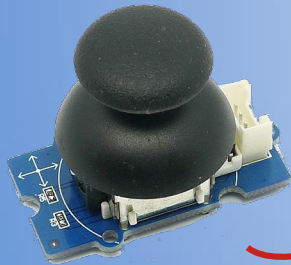
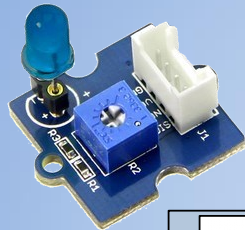
Vous pouvez assembler les modules Grove avec des supports **Wrapper**.

# 1. Préparer la carte Arduino

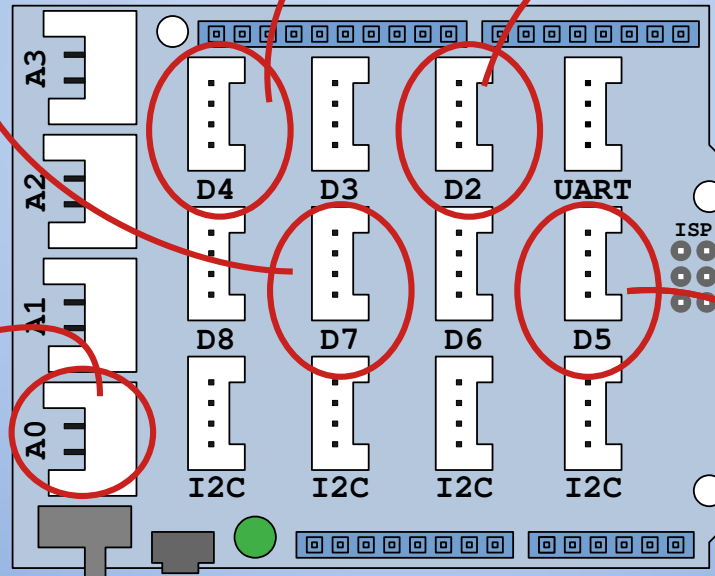


2 : Procéder au brochage des modules Grove

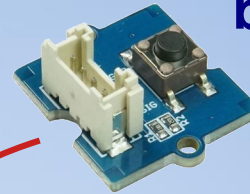
Led plateau en mouvement :  
broche 7



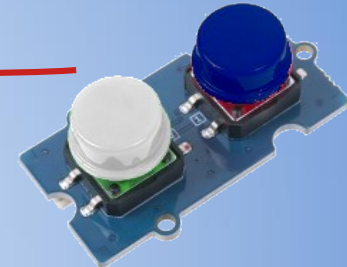
Joystick :  
X : broche A0  
Y : broche A1



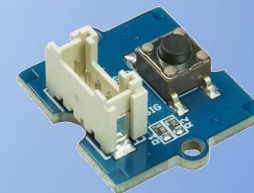
Flèche gauche :  
broche 4



Flèche haut :  
broche 2



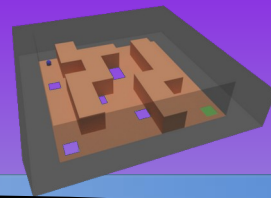
Flèche bas :  
broche 3



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

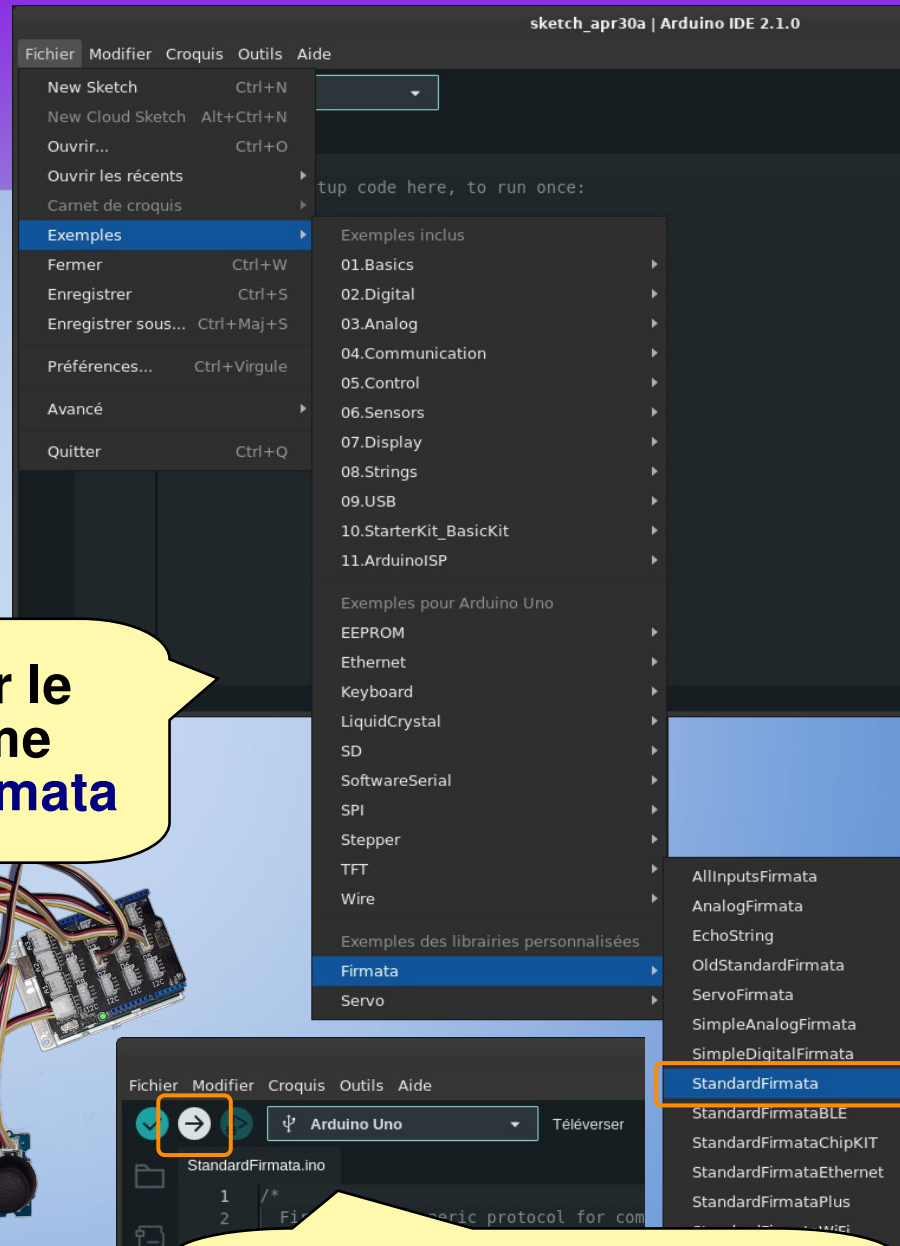
L 1, col 1

Arduino Uno sur /dev/ttyACM1

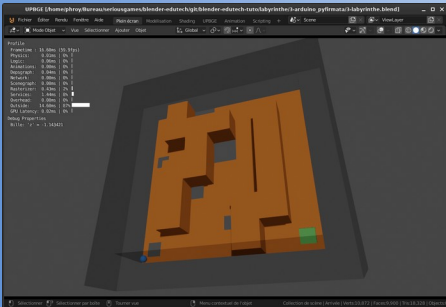
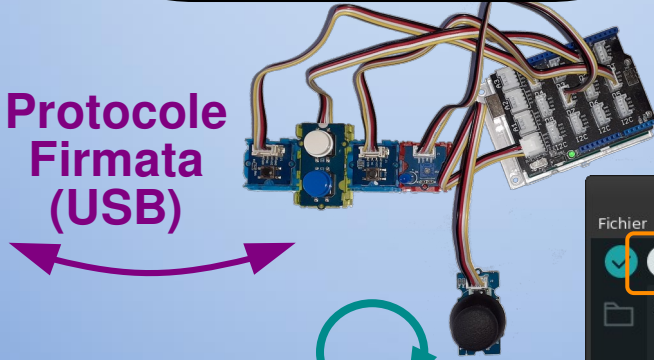
2

# 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.

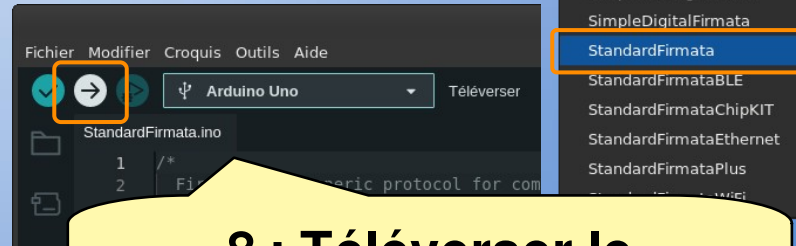


**7 : Charger le programme StandardFirmata**



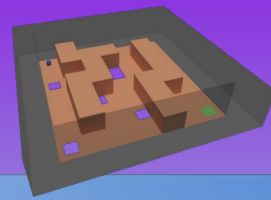
**Programme ordinateur : 3-labyrinthe.py**

**Programme carte : StandardFirmata.ino**



**8 : Téléverser le programme vers la carte**

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



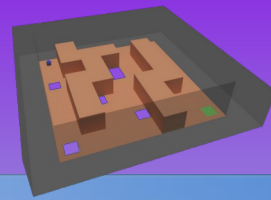
La bibliothèque **pyFirmata** permet d'utiliser le protocole **Firmata** dans un programme Python. Il faut donc installer la bibliothèque **pyFirmata**.

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

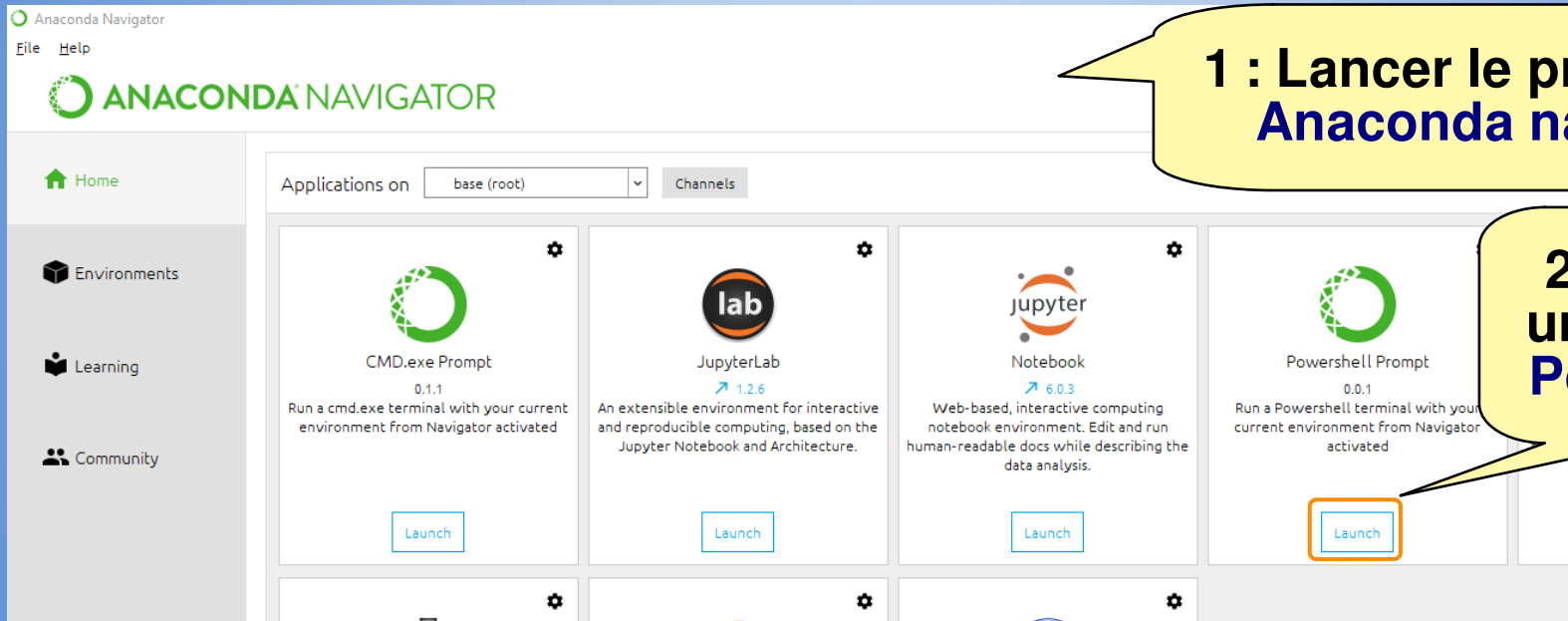
```
Terminal - phroy@debian: ~
Fichier  Édition  Affichage  Terminal  Onglets  Aide
phroy@debian:~$ pip install pyfirmata
Collecting pyfirmata
  Using cached pyFirmata-1.1.0-py2.py3-none-any.whl (14 kB)
Requirement already satisfied: pyserial in ~/.local/lib/python3.9/site-packages (from pyfirmata) (3.5)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

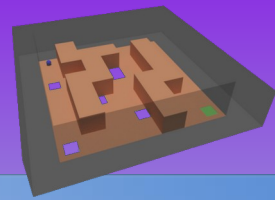
2 : Lancer un terminal Powershell.

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>
```

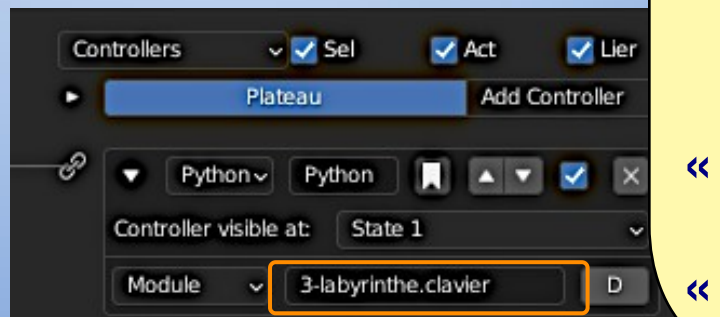
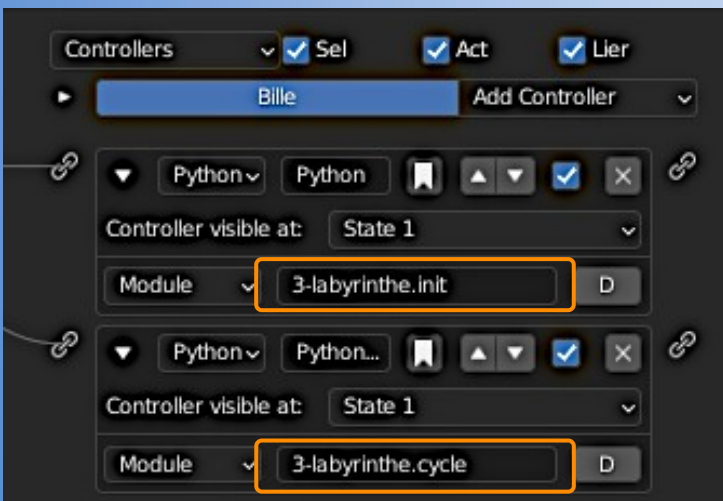
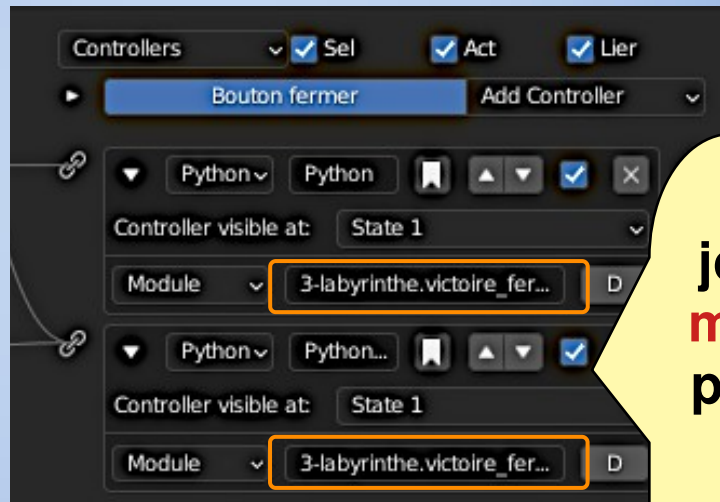
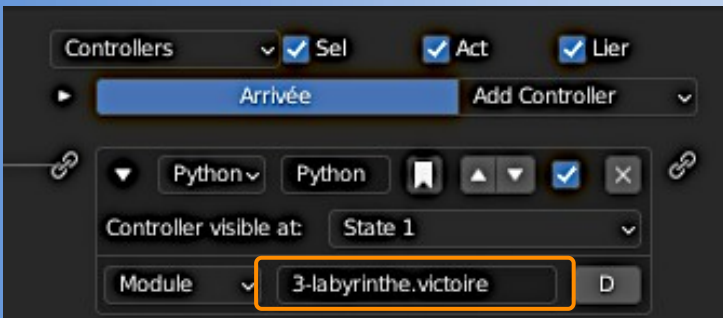


# 3. Déplacer le plateau avec 4 boutons binaires



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**

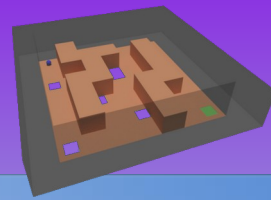
Renommer les noms

« **2-labyrinthe.\*** »

en

« **3-labyrinthe.\*** »

# 3. Déplacer le plateau avec 4 boutons binaires



Sensors:  Sel  Act  Lier  État  
Plateau Add Sensor

Controllers:  Sel  Act  Lier  
Plateau Add Controller

Actuators:  Sel  Act  Lier  État  
Plateau Add Actuator

Toujours Clavier Skip 0 Niveau Tap Inverser

Toujours Manette Skip 0 Niveau Tap Inverser

Python Python Controller visible at: State 1  
Module 3-labyrinthe.clavier D

Python Python... Controller visible at: State 1  
Module 3-labyrinthe.manette D

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')
```

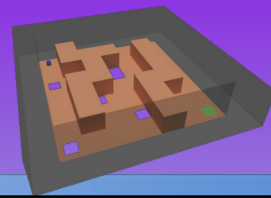
```
# Définition de la led
led = carte.get_pin('d:7:o')
```

**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)

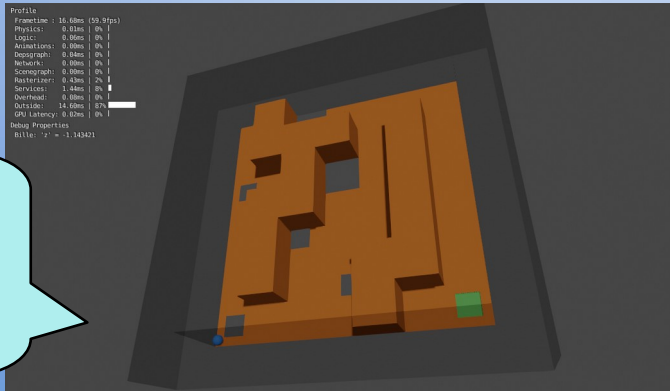
    # Bouton gauche - Broche 4
    if bt_gauche.read() == True and bt_droit.read() == False:
        obj.applyRotation((0, -resolution, -obj.worldOrientation.to_euler().z), False)
        led.write(True)

    # 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

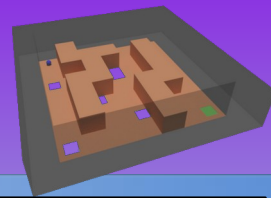


```
Terminal - phroy@...
Fichier Édition Affichage Terminal Onglets Aide

Blender Game Engine Started
Communication Carte Arduino établie
Chuuuu.....te
Blender Game Engine Finished
Debug: 1111, 663
rcrti : xmin 0, xmax 1110, ymin 20, ymax 682 (1110x662)

Blender Game Engine Started
Communication Carte Arduino établie
```

# 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

