Labyrinthe à bille Créer une scène 3D interactive

Tutoriel 3 : Interfacer avec Arduino avec pyFirmata



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

BY SA

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 :

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

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 »).



1. Préparer la carte Arduino



Le tutoriel vous propose la commande du plateau par les boutons et le joystick, mais il 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

		_		sketch m <u>ayla</u>	Arduino IDE 2.1.0			
Fichi	er Modifie	r Croquis	Outils Aide					
		Selectio	Formatage automatique	Ctrl+T		4	4 : Lancer le programme	
	skotch n		Archiver le croquis				Arduino IDE	
	skeich_ii	void set	Gérer les bibliothèques				Arduino IDE	
			Moniteur série	Ctrl+Maj+M				
믿		ı	Traceur serie					
ու		J	Mise à jour du Firmware WiFi101 / WiFiNI	A				
ШМ		void loc	Téléverser les certificats racine SSL					
>			Carte		Gestionnaire de carte Ctrl+Maj+B		Arduino IDE est un	
, v		}	Port		Arduino AVR Boards	Arduino Yún		
Q			Obtenir les informations sur la carte			Arduino Uno	editeur libre disponible	
			Graver la séquence d'initialisation		L L	Arduino Uno Mini		
						Arduino Duemilanove or Diecimila	sur le site d'Arduino	
		_		sketch mayla /	Arduino IDE 2.1.0			
Fichier Modifier Croquis Outils Aide								
		Arduino	Formatage automatique					
			Archiver le croquis					
	sketch_m	hayid set	Gérer les bibliothèques			5:Det	inir le type de	
			Moniteur série					
1_)		ı	Traceur série			carte s	ur Arduino Uno	
ու		s	Mise à jour du Firmware WiFi101 / WiFiNI	NA				
ШИ			Téléverser les certificats racine SSL					
>			Carte: "Arduino Uno"					
77		}	Port		Serial ports	0:	Delinir le port de	
Q			Obtenir les informations sur la carte		/dev/ttyACM0 (Arduino Uno)	oommi	inigation our colui qui	
			Programmeur	+			inication sur ceiur qui	
			Graver la séquence d'initialisation			s átá c	látactá avac la carta	
		$\left(\right)$	-				×	
			La barre d'é	etat no	ous indique			
			la carte e	et le po	ort actifs		And time they are the able to a log	
						L 1, COI 1	Arduino Uno sur /dev/ttyACM1 🔓 2 🗖	



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

Protocole

Firmata

(USB)

7 : Charger le programme StandardFirmata



Servo

Arduino Uno

Fichier Modifier Croquis Outils Aide

StandardFirmata.ino

Fichier Modifier Croquis Outils Aide

New Sketch

Programme ordinateur : 3-labyrinthe.py

Programme carte : StandardFirmata.ino

8 : Téléverser le programme vers la carte

Téléverser

ServoFirmata

SimpleAnalogFirmata SimpleDigitalFirmata StandardFirmata

StandardFirmataBLE

StandardFirmataChipKIT

StandardFirmataEthernet StandardFirmataPlus

sketch apr30a | Arduino IDE 2.1.0

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** <u>pip</u> est déjà installé, sinon il faut utiliser le gestionnaire de paquet de la distribution pour l'installer.

Terminal - phroy@de	ebian: ~ 🗕 🗖
Fichier Édition Affichage Terminal Onglets Aide	
<pre>phroy@debian:~\$ pip install pyfirmata Collecting pyfirmata Using cached pyFirmata-1.1.0-py2.py3-none-any.whl (14 Requirement already satisfied: pyserial in ./.local/lib/ Installing collected packages: pyfirmata Successfully installed pyfirmata-1.1.0 phroy@debian:~\$</pre>	kB) /python3.9/site-packages (from pyfirmata) (3.5)
	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 <u>Anaconda</u> est une solution simple et efficace de mettre en place un **environnement Python**.



3. Déplacer le plateau avec 4 boutons binaires

- Emacs ce trouve à cette adresse : <u>https://www.gnu.org/software/emacs</u>
- Spyder ce trouve à cette adresse : <u>https://www.spyder-ide.org</u>



4. Déplacer le plateau avec un joystick analogique



- Emacs ce trouve à cette adresse : <u>https://www.gnu.org/software/emacs</u>
- Spyder ce trouve à cette adresse : <u>https://www.spyder-ide.org</u>



5. Détecter automatiquement le micro-contrôleur



- Emacs ce trouve à cette adresse : <u>https://www.gnu.org/software/emacs</u>
- Spyder ce trouve à cette adresse : <u>https://www.spyder-ide.org</u>



6. Inclure pyFirmata dans la distribution de l'exécutable

- Emacs ce trouve à cette adresse : <u>https://www.gnu.org/software/emacs</u>
- Spyder ce trouve à cette adresse : <u>https://www.spyder-ide.org</u>



2. Déplacer le plateau



Le fichier Blender de départ est le fichier résultat du tutoriel 1 sans les briques logiques ni les propriétés. Il est disponible dans le répertoire du tutoriel sous le nom « 2-labyrinthe-debut.blend ».

Pour la gestion du clavier, le principe est de créer un **boucle infinie** qui exécute la fonction **clavier** à chaque **tic logique (logic tick)**.



2. Déplacer le plateau



import bge # Bibliothèque Blender Game Engine (UPBGE

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

Flèches pour tourner le plateau
def clavier(cont):
 obj = cont.owner # obj est l'objet associé au contrôleur donc 'Plateau'
 keyboard = bge.logic.keyboard
 resolution = 0.01

Flèche haut - Up arrow if keyboard.inputs[bge.events.UPARROWKEY].status[0] == ACTIVATE: obj.applyRotation((-resolution,0,0), False)

3 : Créer le fichier Python Ouvrir votre éditeur et créer le fichier 2-labyrinthe.py

4 : Créer le fonction clavier Copier-coller le code

> 5 : Tester la scène [P]

Les pages de l' **API Python de UPBGE** les plus utilisées sont

- GameObject
- Game Logic