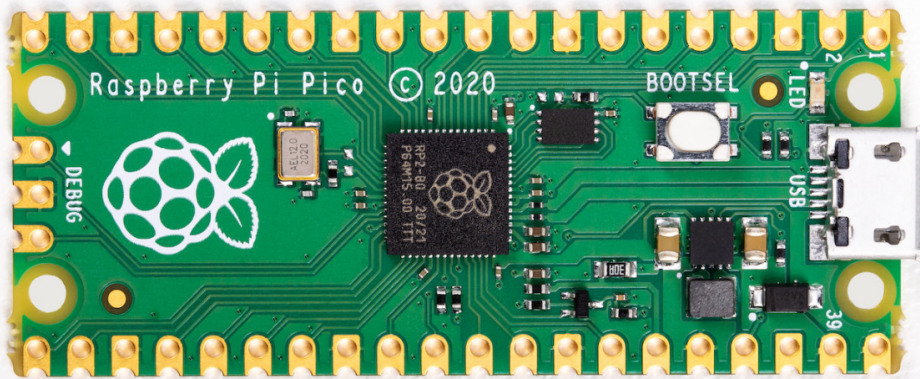


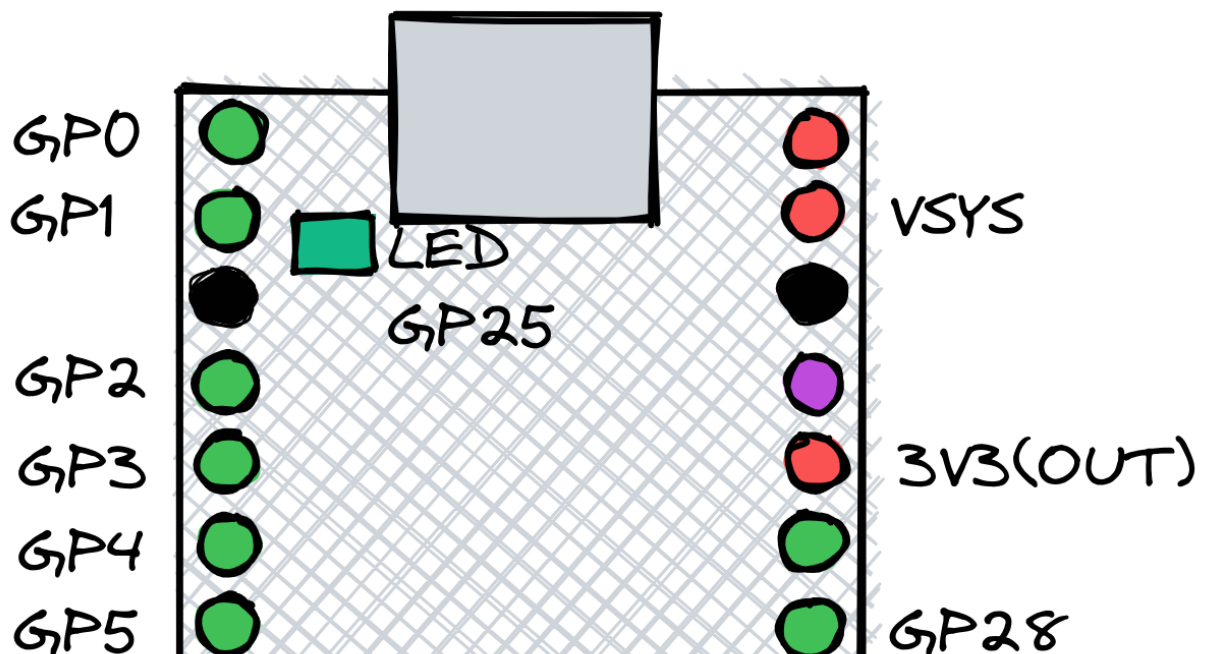
Der Raspberry Pi Pico

Der Pico ist das Herzstück des Roboters, denn er führt den Code aus, der den Roboter steuert. Der Pico wird mit Micropython programmiert, das eine kleinere Ausgabe des großen Pythons ist.



Der Pico ist, wie die meisten elektronischen Teile, sehr empfindlich gegen Verpolung oder Überlastung oder Kurzschlüsse. Daher muss man immer sehr sorgfältig alle Verbindungen überprüfen, bevor eine Spannung angelegt wird.

Raspberry Pi Pico Pinout



Detaillierter Pinout-Plan des Pico zum Download

Er wird über einen Mikro-USB-Anschluss an den Computer angeschlossen. Als Entwicklungsumgebung benutzen wir Thonny.

Um die Pin-Anschlüsse ansteuern zu können, muss zunächst aus der Bibliothek *machine Pin* importiert werden:

```
from machine import Pin
```

Nicht alle Pins haben dieselben Fähigkeiten. Welcher Pin was kann, steht im detaillierten Pinout-Plan. Generell sollten für den Roboterbau die angegebenen Pins verwendet werden. Diese sind auf jeden Fall geeignet für die benötigte Funktion und die Fehlersuche wird erleichtert, wenn man nicht jedes Mal auch die Zuordnung der Pins überprüfen muss.

Revision #10

Created 2 September 2023 12:36:02 by Marcus Jacobs

Updated 10 June 2024 06:47:47 by Marcus Jacobs