

فهرست مطالب

<u>صفحه</u>	<u>عنوان</u>
۹	مقدمه
۱۱	معرفی رزبری پای پیکو
۱۳	نصب مایکروپایتون بر روی پیکو
۱۸	استفاده از پایه‌های رزبری پای پیکو به عنوان خروجی دیجیتال
۱۸	برنامه چشمکزن
۲۰	حلقه FOR
۲۱	حلقه WHILE
۲۲	دکمه ریست
۲۲	راهاندازی نمایشگر 7 SEGMENT
۲۹	راهاندازی 7 SEGMENT دو رقمی
۳۵	راهاندازی استپرموتور با استفاده از رزبری پای پیکو
۴۳	ورودی دیجیتال
۴۳	کنترل LED با کلید
۴۵	راهاندازی صفحه کلید ۴*۴
۴۹	اندازه‌گیری فاصله به وسیله سنسور التراسونیک SRF-05
۵۳	وقفه خارجی در RASPBERRY PI PICO
۵۵	راهاندازی انکودر چرخشی
۶۰	راهاندازی PWM در رزبری پای پیکو
۶۰	PWM چیست؟
۶۱	DUTY CYCLE چیست؟
۶۵	راهاندازی بازر پسیو
۶۸	راهاندازی SERVO MOTOR

۷۱	اندازه‌گیری ورودی آنالوگ با استفاده از ADC
۷۱	مبدل ADC در رزبری پای پیکو
۷۲	روزولوشن ADC
۷۵	خواندن مقدار سنسور دمای داخلی رزبری پای پیکو
۷۷	راهاندازی جویاستیک
۸۰	کنترل زاویه سرووموتور به وسیله جویاستیک
۸۲	کنترل سرعت موتور DC
۸۴	راهاندازی تاچ مقاومتی ۴ سیم
۹۰	استفاده از تایмерها
۹۰	نحوه استفاده از کتابخانه TIMER در رزبری پای پیکو
۹۲	ارتباط I2C
۹۳	ارتباط I2C در رزبری پای پیکو
۹۴	اتصال رزبری پای پیکو به نمایشگر OLED از طریق I2C
۱۰۳	راهاندازی مازول ساعت DS1307
۱۰۸	کار با فایل‌ها در رزبری پای پیکو
۱۱۳	ارتباط SPI
۱۱۴	استفاده از SPI در رزبری پای پیکو
۱۱۴	اتصال کارت حافظه MICROSD به رزبری پای پیکو
۱۱۸	ارتباط UART
۱۲۲	ارتباط با مازول بلوتوث HC-05 با استفاده از UART
۱۲۷	برنامه‌نویسی چند رشته‌ای
۱۳۱	منابع