Contenido

[1. ESP32 como plataforma de prototipado rápido de sensores. 2](#_Toc88508550)

[1.1. Configuración del ADC 2](#_Toc88508551)

[1.2. Configuración del ADC con Timer. 3](#_Toc88508552)

[1.3. Configuración del PWM. 5](#_Toc88508553)

[1.4. Configuración de comandos por puerto serie. 5](#_Toc88508554)

[1.5. Configuración del sensor inercial por I2C. 7](#_Toc88508555)

[2. Diseño basado en sistema operativo de tiempo real (RTOS). 10](#_Toc88508556)

[2.1. Implementación con RTOS de la lectura de un sensor inercial. 10](#_Toc88508557)

[3. Comunicación, gestión y representación de datos de sensores con Python. 13](#_Toc88508558)

[3.1. Comprobación recepción de datos. 13](#_Toc88508559)

[3.2. Almacenar los datos en fichero .txt 13](#_Toc88508560)

[3.3. Procesar y graficar en tiempo real. 14](#_Toc88508561)

[4. Comunicaciones WIFI desde microcontrolador. Stack IP y subida de datos a la nube. 17](#_Toc88508562)

[4.1. Socket TCP para mandar la hora mediante start y stop 17](#_Toc88508563)

[4.2. Servidor WEB que muestre la hora y sea capaz de resetearla 19](#_Toc88508564)

[4.3. Subir fichero JSON a un servidor FTP 23](#_Toc88508565)

[4.4. Subir datos usando MQTT 25](#_Toc88508566)

[5. Comunicaciones BLE y Bluetooth. 28](#_Toc88508567)

[5.1. Escanea beacons y reporta en formato JSON-SENML. 28](#_Toc88508568)

[5.2. Advertising iBeacon 31](#_Toc88508569)

[6. Comunicaciones Lora y LoraWAN 33](#_Toc88508570)

[6.1. Ping-pong Lora 33](#_Toc88508571)

[6.2. Envío datos a TTN 33](#_Toc88508572)

# ESP32 como plataforma de prototipado rápido de sensores.

En esta sesión de la asignatura se plantea como objetivo familiarizarse con el entorno del ESP32. De esta forma, aprenderemos a manejarnos con diferentes tipos de periféricos como pueden ser entradas y salidas digitales, ADC, UART para visualización por puerto serie y timers.

Los puntos clave para el desarrollo de esta práctica son la utilización de timers para generar una interrupción cada 10 segundos, momento en el cual se deberá leer el ADC y mostrarlo por pantalla; utilizar la UART para el manejo de la lectura del ADC y del PWM; y familiarizarse con un sensor inercial y el protocolo de comunicación que utilice, ya sea SPI o I2C y mande sus datos vía UART.

## Configuración del ADC

Antes de aprender a utilizar los timers, es necesario conocer el funcionamiento del conversor analógico-digital que se encuentra integrado en el kit de desarrollo del ESP32. Se va a utilizar un potenciómetro conectado al pin 34, correspondiente al ADC, para comprobar su funcionamiento.

Diagrama

Descripción generada automáticamente

Una vez conectado el potenciómetro, prepararemos un programa que lea el valor del ADC y lo muestre por consola cada segundo, utilizando en este caso un delay. Para ello primero creamos una función para leer el potenciómetro:

Texto

Descripción generada automáticamente con confianza baja

Desde el loop, llamaremos a esta función e imprimiremos el resultado cada segundo:

Texto, Carta

Descripción generada automáticamente

El resultado que encontramos es que, cada segundo, se imprime por pantalla el valor del ADC, el cual varía en función de cómo se encuentre el potenciómetro.

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación, Word

Descripción generada automáticamente

## Configuración del ADC con Timer.

La interrupción realizada en el apartado anterior se consigue a través de un delay. Esto supone que el kit de desarrollo no realiza ningún otro tipo de función durante el tiempo establecido. Para evitar que estas interrupciones afecten al resto del programa, se utilizan los timer, que permiten temporizar las diferentes funciones sin afectar a la ejecución del resto del programa.

Mantendremos la función leePot() del apartado anterior y simplemente cambiaremos la forma de llamarla. Para ello tenemos que configurar primero las variables necesarias para utilizar el timer:

Texto

Descripción generada automáticamente

En este caso tenemos dos variables de tipo entero:

* interruptCounter: contador utilizado por si alguna de las interrupciones toma más tiempo del esperado y se producen más interrupciones. Además, es de tipo volatile porque se comparte entre la rutina de interrupción y el bucle principal.
* totalInterruptCounter: contador que cuenta todas las interrupciones que se han ido realizando.

Tenemos también un puntero timer de tipo hw\_timer\_t para configurar el temporizador, y de un multiplexor que nos permite mantener la sincronización entre el bucle principal y la rutina de interrupción al modificar la variable interruptCounter.

Texto

Descripción generada automáticamente

Además, se genera la función de la rutina de interrupción que debe tener atributo IRAM\_ATTR para colocar el cógido en la RAM. Esta función incrementa el código de interrupciones cada vez que ocurre una interrupción.

Texto

Descripción generada automáticamente

Por otra parte, en el setup inicializamos el puerto serie y el temporizador, devolviendo un puntero a una estructura de tipo kw\_timer\_t. Esta función recibe como argumentos el número de temporizador que queremos usar, un valor multiplicador, en este caso 80 porque la frecuencia de trabajo del ESP32 es de 80 MHz y, de esta forma, podemos trabajar en microsegundos y, por último, un indicador de si el contador cuenta hacia arriba (verdadero) o hacia abajo (falso).

Antes de habilitar el temporizador, se vincula a una función de manejo que se ejecuta cuando se genera la interrupción (timerAttachInterrupt) que tiene como argumentos el puntero del temporizador, la dirección de la función onTimer() y el tipo de interrupción, de flanco (verdadero) o de nivel (falso).

Lo siguiente es el timerAlarmWrite, que establece el número de ticks del procesador (1MHz son 1 millón de ticks por segundo) que se utiliza para las interrupciones, por ello utilizamos el valor de 10000000, y el true establece que el contador se reinicia y, por tanto, es periódico.

Por último, habilitamos con el timerAlarmEnable la interrupción creada.

Una vez configurado el timer, lo utilizamos en el loop para llamar a la función leePot() cada 10 segundos:

Una captura de pantalla de un celular con texto e imagen

Descripción generada automáticamente

De esta forma, se realiza una interrupción cada 10 segundos, leemos el valor del potenciómetro y lo imprimimos por pantalla.

El resultado es que cada 10 segundos se imprime por pantalla el valor del ADC, que sigue dependiendo del potenciómetro.

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación, Word

Descripción generada automáticamente

## Configuración del PWM.

En este apartado aprenderemos a configurar las salidas PWM del ESP32. Tendremos que configurar un PWM con una frecuencia de 5kHz y un ciclo de trabajo proporcional a la lectura del ADC.

El pin seleccionado en nuestro caso será el 12, configurándolo de la siguiente forma:

Texto

Descripción generada automáticamente

De esta forma, el canal del PWM será el 0, la resolución será de 12 bits, la misma que el ADC, y la frecuencia serán 5000 Hz, 5kHz. El LED\_GPIO será el pin de salida del PWM.

En el setup, añadimos la configuración de forma que el canal PWM se saque por el pin establecido y que el PWM se configure con los valores mencionados anteriormente:



Para establecer el ciclo de trabajo en función del ADC se utiliza la siguiente función:



Con esta función, le establecemos al canal del PWM el ciclo de trabajo leído en el ADC.

El resultado lo podemos ver midiendo con un osciloscopio las salidas 12 y 34, el del PWM y el del ADC respectivamente.

## Configuración de comandos por puerto serie.

En este punto tendremos que configurar el programa de forma que, según la petición realizada por pantalla, nuestro controlador realice diferentes acciones, siendo estas:

* 1. ADC: Envíe la lectura del ADC actual
  2. ADC(x): envíe la lectura del ADC cada x segundos. Si x=0, deja de mandar datos
  3. PWM(x): comanda el duty cycle del módulo PWM con números del 0 al 9.

Para ello tenemos que utilizar las diferentes funciones de los String y del Serial.

En el loop tendremos que poner un if (Serial.available() > 0 para poder introducir texto en el puerto serie, y dentro de este, las diferentes lecturas y comparaciones de dichas lecturas para acceder a las diferentes funciones:

Texto

Descripción generada automáticamente con confianza media

En este programa entraremos en diferentes secciones en función del texto que recibe el puerto serie. Además, tenemos la función funcionEscritura() que se ejecuta al principio del loop en función de los valores recibidos. En esta función podemos ejecutar las acciones requeridas para cada caso:

Texto

Descripción generada automáticamente

Se llama a las funciones ADCx y PWMx teniendo el número x recibido por el puerto serie como input en la función.

Las funciones serían las siguientes:

Texto

Descripción generada automáticamente

La función ADCx utiliza el contador totalInterruptCounter, en este caso, se producen interrupciones cada segundo (configurado en el setup) y se acumulan en totalInterruptCounter, cuando el número de interrupciones llega al valor asignado por el puerto serie, totalInterruptCounter se resetea y se lee e imprime el valor del potenciómetro por el puerto serie.

La función PWMx simplemente hace un mapeo para que los valores del 0 al 9 se transformen según la resolución (12 bits) del PWM y se escriban como ciclo de trabajo en el PWM.

El resultado es el siguiente:

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación, Correo electrónico

Descripción generada automáticamente

## Configuración del sensor inercial por I2C.

Finalmente, en esta sección tendremos que configurar un sensor inercial conectado por I2C de forma que muestree la aceleración cada 100 ms y mande los datos por el puerto serie cada segundo, activando un LED durante 200 ms.

Diagrama, Esquemático

Descripción generada automáticamente

Para ello utilizaremos una librería que permita controlar el acelerómetro MPU9250, configurando el sensor según dicha librería, además del Wire para poder configurar la comunicación I2C:

Texto

Descripción generada automáticamente

Para configurar el sensor y el Wire utilizamos los siguientes comandos de la librería:

Texto

Descripción generada automáticamente

En este caso sólo iniciaremos la aceleración del sensor ya que es lo único que vamos a utilizar.

Por otra parte, como tendremos que temporizar tres funciones distintas (leer, escribir en pantalla y apagar el led después de 200 ms), añadiremos dos contadores nuevos además del totalInterruptCounter, contadorSerial y contadorLed:

Texto

Descripción generada automáticamente

Para esto creamos una función que incluya todo llamada leeSensor a la que llamaremos desde el loop:

Texto

Descripción generada automáticamente

Leeremos la aceleración del sensor con sus valores x, y, z y el módulo de la aceleración, imprimiéndolos por pantalla, cuando el contadorSerial llega a 1000 ms. Para poder medir en ms, hemos tenido que cambiar la configuración del timerAlarmWrite a 1000, en lugar de 1000000.

Además, pasados 1200 ms se apagará el Led si este estaba encendido.

Los resultados son los siguientes:

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación, Word

Descripción generada automáticamente

# Diseño basado en sistema operativo de tiempo real (RTOS).

Está práctica se centra en aprender el uso y conceptos asociados a un sistema operativo en tiempo real (RTOS) y diseñar un firmware basado en el mismo.

Trabajamos con una librería llamada ESP32\_FreeRtos.

De esta forma, adaptaremos el sistema desarrollado en el punto 5 de la práctica anterior sustituyendo las interrupciones y contadores con tareas que tienen orden de prioridad.

## Implementación con RTOS de la lectura de un sensor inercial.

La tarea que se va a implementar utilizando RTOS es la adquisición de datos de aceleración de nuestro sensor inercial, de forma que el sensor lea la aceleración cada 100 ms y cada segundo, se imprima el valor en pantalla. Al imprimir el valor en pantalla, se debe encender durante 200 ms un led.

Lo primero que debemos hacer es configurar el sistema RTOS:

Texto

Descripción generada automáticamente

Nuestra librería FreeRTOS funciona a través de tareas, de forma que se crean diferentes tareas independientes entre sí que se ejecutan de forma continua. Para temporizar estas tareas tenemos delays para cada tarea específica, de forma que el delay sólo se aplica a una tarea, sin afectar a las demás. Por ello, crearemos una tarea para cada una de las acciones que debemos realizar, muestreo del acelerador, envío de datos al puerto serie y encendido y apagado del led, que se definen de la siguiente forma:

Texto

Descripción generada automáticamente

Además de definirlas, tenemos que configurarlas en el setup:

Texto, Carta

Descripción generada automáticamente

Como puede observarse, las tareas se crean con el comando xTaskCreatePinnedToCore. Debemos pasar el puntero a la función (Muestreo, Envio datos o Led), el nombre de la tarea (Muestreo, EnvioDatos o Led), el tamaño de pila la pila de tareas en bytes (1024), el puntero que se utilizará como parámetro para la tarea que se está creando (NULL), la prioridad de la tarea (3, 2, 1), un identificador mediante el cual se puede hacer referencia a la tarea creada (NULL), y el núcleo donde correrá la tarea (ARDUINO\_RUNNING\_CORE).

Preparamos las funciones, añadiendo comentada una pequeña descripción de la tarea.

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación, Correo electrónico

Descripción generada automáticamente

Utilizamos los vTaskDelay para temporizar las acciones, en este caso el Led se espera 1000 ms para encenderse y se apaga tras otros 200 ms. Los vTaskDelay se definen en ticks, por lo que dividimos el valor en ms que queremos por el portTICK\_RATE\_MS.

De forma similar, tendremos las otras dos funciones:

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación, Correo electrónico

Descripción generada automáticamente

Tabla

Descripción generada automáticamente

El resultado es igual que el obtenido en la práctica 1.5, sin embargo, utilizando este tipo de sistema vemos que nos podemos evitar ocupar memoria con contadores para cada función que queremos utilizar.

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación

Descripción generada automáticamente

# Comunicación, gestión y representación de datos de sensores con Python.

En esta sesión de prácticas, el objetivo fundamental es familiarizarse con Python como lenguaje de programación, aprender a gestionar datos procedentes de comunicaciones serie, trabajar con estos datos en formato .txt para almacenarlos en ficheros, y operar con los datos y representarlos gráficamente.

Para ello, partiremos de la práctica anterior donde se utiliza un sensor inercial que muestrea la aceleración y manda los datos vía UART cada 100 ms.

## Comprobación recepción de datos.

En primer lugar, para comprobar que la información se envía correctamente por el puerto serie desde el esp32 utilizaremos HERCULES.

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación, Correo electrónico

Descripción generada automáticamente

## Almacenar los datos en fichero .txt

Una vez comprobado el correcto funcionamiento del puerto serie se crea un programa capaz de acceder al puerto serie, muestre por pantalla los datos en tiempo real y los almacene en un fichero .txt separando cada variable con “;” y con retorno de carro al final de cada muestra.

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación, Correo electrónico

Descripción generada automáticamente

En primer lugar, se ha creado la variable PuertoSerie para definir las características de este puerto. Para ello se ha llamado a la función serial y se ha definido el puerto COM4 con un baudrate de 115200, tal y como se inicializa en el esp32.

Se crea también el archivo de texto practica3.4.txt.

En el bucle principal del código se lee el puerto serie con la función PuertoSerie.readline(), todo lo que leamos del puerto serie estará contenido en la variable esp32, la cual hay que tratar para eliminar la información no deseada, es decir, las tabulaciones y retornos de carro, separar cada elemento por “;” y escribirlo tanto por consola como en el archivo .txt

Texto

Descripción generada automáticamente Texto

Descripción generada automáticamente

## Procesar y graficar en tiempo real.

Una vez conseguida la información a través del puerto serie, se debe acumular durante 5 segundos, calculando el promedio y la desviación estándar para representarlos en tiempo real.

En este caso, no solo es necesario importar la librería serie, sino que también se debe importar la librería numpy para manejarse con números y realizar cálculos estadísticos, la librería time para manejar los timers, la librería plt para realizar gráficos y la librería drawnow para realizar actualizaciones en tiempo real.

Texto

Descripción generada automáticamente

Igual que en el apartado anterior, se debe configurar el puerto y leerlo, limpiando la información no deseada, en este caso, solo queremos guardar los parámetros, que meteremos dentro de una variable de tipo diccionario denominada signal. Crearemos dos variables más de este tipo para la media y la desviación estándar.

Texto

Descripción generada automáticamente

Generamos, también, un acumulador de tiempo, inicializamos tiempoCero como time.time() (parecido a millis() de Arduino) y elegimos un tiempo de toma de datos igual a 5 segundos.

Texto

Descripción generada automáticamente

En el bucle principal, inicializamos el tiempo de inicio con time.time() y el tiempo actual igual a tiempo de inicio. Por lo que, mientras que el tiempo de toma de datos sea mayor o igual a la diferencia entre el tiempo actual y el tiempo de inicio, leeremos el puerto serie, limpiaremos los caracteres no deseados y utilizaremos una lista de texto para guardar el nombre de la variable y su parámetro.

Como solo queremos tener los parámetros y no sus nombres, que ya vienen definidos en la variable diccionario, pasaremos únicamente los parámetros en formato float, realizando un append para que se vayan acumulando en ese transcurso de tiempo.

Para poder calcular la media y la desviación típica, es necesario convertir cada conjunto de parámetros de cada variable del diccionario en un array. Para ello, se utiliza la librería numpy. De esta forma, cada conjunto de parámetros queda dentro de un array.

Finalmente, para realizar el sumatorio de la media y la desviación estándar de cada parámetro se utiliza la función append, realizando la media o la desviación estándar del array que se requiere, metiéndolo en la variable diccionario correspondiente.

Se realiza también un sumatorio del tiempo para poder representar las variables en función del tiempo y se llama a la función drawnow, pasándole el argumento Figuras que es una función generada para graficar cada uno de los parámetros con su media y su desviación estándar.

Imagen que contiene Texto

Descripción generada automáticamente

Imagen que contiene Texto

Descripción generada automáticamente

El resultado obtenido es el siguiente:

Gráfico

Descripción generada automáticamente

# Comunicaciones WIFI desde microcontrolador. Stack IP y subida de datos a la nube.

Para esta sesión de prácticas se deben intentar alcanzar como objetivos la puesta en marcha de los conocimientos de las redes inalámbricas WiFi, el manejo de comunicaciones IP a bajo nivel mediante sockets y el manejo de protocolos de alto nivel HTTP, NTP, FTP, MQTT y estándares como SENML.

## Socket TCP para mandar la hora mediante start y stop

En este apartado se va a implementar un programa para aprender a manejarse con el protocolo TCP.

Texto, Carta

Descripción generada automáticamente

Para poder utilizar este protocolo vía WiFi, es necesario, además de incluir la librería WiFi, asignar su nombre de usuario y contraseña. Otros dos parámetros a tener en cuenta para el manejo de protocolo TCP son el servidor IP que deseamos visitar, es decir, la IP del servidor que pondremos en la aplicación SocketTest, y el puerto del servidor.

Texto

Descripción generada automáticamente con confianza media

Para obtener la fecha y la hora se va a utilizar el servidor NTP, se trata de un protocolo de internet para sincronizar los relojes a través de una red. Como estamos en Europa, se especifica la dirección del servidor NTP como "europe.pool.ntp.org", se ajusta la compensación UTC y, como estamos en UTC+1 es 3600 y al ser horario de invierno, la compensación de luz será cero.

Texto

Descripción generada automáticamente

Para inicializar el esp32 como cliente NTP se usa configTime. Además, se inicializa el WIFI, el timer para generar las interrupciones necesarias y el puerto serie.

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación

Descripción generada automáticamente

Además, se genera una función para imprimir la hora utilizando interrupciones cada segundo. Se utiliza la función interna de NTP, getLocalTime, para transmitir un paquete de solicitud a un servidor NTP y analizar el paquete de marca de tiempo en un formato legible, utilizando la estructura del tiempo como parámetro.

Texto

Descripción generada automáticamente con confianza media

Finalmente, se genera otra función “accesoServidor” que será llamada por el bucle principal. Esta función comprueba si el cliente, que somos nosotros, está conectado a la dirección IP y al puerto del servidor. Cuando se conecta, se muestra por pantalla y se utiliza la variable ValorEscritura, para mostrar por pantalla siempre que esta se encuentre a 1.

Cuando el cliente tiene datos que leer, observamos estos datos en el string escritura mediante readStringUntil, tal y como se hacía en la práctica 1 por consola, pero esta vez leyendo lo que recibe el cliente. Cuando lo que hemos recibido es start, se pone ValorEscritura a 1 y siempre que se encuentre así, se llama a la función printLocalTime, que se encarga de escribir por el puerto serie la fecha y la hora y de enviársela al servidor. Además, si el servidor envía al cliente la orden de stop, valorEscritura pasa a ser un 0 y, de esta forma, se deja de escribir en consola y de mandar al servidor la fecha y la hora.

Observamos los resultados a continuación:

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación, Word

Descripción generada automáticamente

Es posible apreciar como en la pestaña de “SocketTest” se inicia el servidor en el puerto 1080. Se detecta un nuevo cliente con IP 192.168.0.12 que es exactamente la misma dirección IP que tiene nuestro esp32. Una vez se ha conectado, observamos como en el terminal COM4 aparece “Visita exitosa” indicando que ya estamos conectados al servidor y, además, en “SocketTest” nos aparece el mensaje “Iniciado”. Es ahora cuando podemos enviar un mensaje desde el servidor al cliente. Al mandar el comando “start” desde el servidor al cliente, observamos como el cliente le devuelve al servidor tanto los caracteres que ha recibido como la fecha y la hora actual. En el terminal COM4 observamos como se ha recibido el comando “start” lo que pone la variable ValorEscritura a 1, haciendo que se escriba y se envíe la fecha y la hora. Cuando escribimos en el servidor el comando stop, observamos como la variable ValorEscritura pasa a ser un 0 y se deja de escribir y mandar la fecha y la hora.

## Servidor WEB que muestre la hora y sea capaz de resetearla

En este apartado, se va a implementar un programa para aprender a manejar el protocolo HTTP. El objetivo que se persigue es conseguir mostrar la hora en tiempo real en un servidor WEB y que, al pulsar un botón, la hora se resetee a cero y empiece a contar desde ese momento.

Al igual que en el apartado anterior, se debe incluir la librería WiFi y asignar su nombre de usuario y contraseña. También se debe sincronizar la fecha y la hora mediante el servidor NTP y, además se deben incluir las librerías “ESPAsyncWebServer.h” y “SPIFFS.h” definiendo el objeto servidor de tipo AsyncWebServer en el puerto 80.



Para realizar el proceso de reseteo de la hora se genera una función de tipo String “proceso” que posee como argumento un String local de tipo var.

Texto, Carta

Descripción generada automáticamente

Si este string es igual a state o a reset, se utiliza la función getLocalTime para transmitir un paquete de solicitud al servidor NTP y se guardan los valores de hora, minuto y segundo en unas variables auxiliares (h, m, s) que se van a utilizar para realizar el posterior reseteo.

Texto

Descripción generada automáticamente

Cuando se recibe un pulso en reset, los valores de reset de hora, minuto y segundo pasan a ser igual a los que había en la hora actual en el momento de recibir el pulso.

Texto

Descripción generada automáticamente

Ahora es cuando se calcula el tiempo reseteado. Se obtiene de forma que h va a ser igual a la diferencia entre la hora actual y la hora guardada en el momento de realizar el reset. Igual ocurre con los minutos y los segundos.

Tabla

Descripción generada automáticamente

Además, como lo que se manda es un String, hay que rellenar los ceros a la izquierda que faltan, que se realiza de forma que cuando los segundos son menores a 10 se añade un 0, y lo mismo con los minutos y las horas. Esta función devuelve al string la hora total.

En el setup se inicializa el protocolo SPIFFS, el WiFi y el servidor NTP con configTime.

La librería que hemos incluido, ESPAsyncWebServer, permite configurar las rutas donde el servidor escuchará las solicitudes HTTP entrantes y ejecutará funciones cuando se reciba una solicitud en esa ruta. Para eso se utiliza el método “on” en el objeto del servidor.

Texto

Descripción generada automáticamente Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación

Descripción generada automáticamente

Para poder configurar las rutas es necesario crear los archivos index.html y sytle.css que contienen un título, un botón y un marcador de posición, y el tamaño de fuente, estilo, color del botón y la alineación de la página, respectivamente, y subirlos pulsando Herramientas/ESP32 Sketch Data Upload.

Texto

Descripción generada automáticamente

Cuando el servidor recibe una solicitud en la URL raíz, envía el archivo index.html configurado al cliente. Además, el cliente realizará también una solicitud para el archivo CSS.

Texto

Descripción generada automáticamente con confianza media

Finalmente, se necesita definir lo que sucede en las rutas reset. Cuando se realiza esta solicitud, (al pulsar reset) la hora se pone a cero y no es hasta que se vuelve a la ruta raíz cuando empieza a contar la hora de nuevo.

Al lanzar el código observamos por consola:

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación, Word

Descripción generada automáticamente

Por lo que nos vamos a conectar a esa dirección IP.

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación

Descripción generada automáticamente

En ella observamos la hora en tiempo real. Si pulsamos reset, observaremos:

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación

Descripción generada automáticamente

Vemos que el tiempo se ha reseteado, pero no corre, esto es porque en la ruta 192.168.0.12 aparece /reset. Debemos volver a la ruta raíz para que la hora reseteada comience a correr de nuevo.

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación

Descripción generada automáticamente

## Subir fichero JSON a un servidor FTP

El siguiente apartado de la práctica consiste en implementar un programa para aprender a manejar el servidor TCP. El objetivo que se persigue es conseguir generar un fichero json que se suba al servidor cada 10 segundos y contenga una temperatura aleatoria y la marca temporal.

Para este apartado es necesario incluir las librerías “arduinojson.h” y “esp32\_ftpClient”, además de las utilizadas anteriormente.

Texto

Descripción generada automáticamente con confianza media

Como en los apartados anteriores, será necesario definir el usuario y la contraseña del WiFi y, para este caso, incluir la información necesaria para poder conectarse al servidor FTP de la universidad.

También se crean variables para el json, definiendo el documento que se guarda en la memoria estática, con una capacidad de memoria definida en función del tamaño del array y del tamaño del objeto.

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación

Descripción generada automáticamente

Se crea la función almacenaDatos en la que se crea una variable, obj1, de tipo JsonObject que posee los datos del JsonDocument asignado, doc. Todo ello se hace con createNestedObject. La información que almacena es una temperatura aleatoria entre 10 y 30, sus unidades, la hora, el minuto y el segundo del momento en el que se almacena.

Texto

Descripción generada automáticamente

Se crea también, la función escribeFichero para serializar un json document (doc) y crear un documento json son espacios ni saltos de línea entre valores (datosChar).

Imagen de la pantalla de un celular de un mensaje en letras blancas

Descripción generada automáticamente con confianza baja

Finalmente, crea la función mandaFichero. En esta función se abre la conexión con el servidor FTP definido anteriormente, se cambia de directorio para abrir el que nosotros queremos, se inicia el archivo con el tipo que queremos, se crea el archivo, se escriben en él los datos que queremos pasarle (datosChar), se cierra el archivo y se cierra la conexión.

Como en apartados anteriores, se debe inicializar tanto el puerto serie, como las interrupciones, el WiFi y la configuración de la hora obtenida del servidor NTP.

Además, en el bucle principal se llama a las funciones generadas anteriormente con una periodicidad de 10 segundos, momento en el cual se realiza la interrupción.

Para comprobar que todo ello funciona correctamente debemos entrar en el servidor de la universidad, en la carpeta rsense/720251 que es la que hemos definido para guardar nuestro archivo. json.

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación

Descripción generada automáticamente

Al cargar el código observamos por consola lo siguiente y donde, cada 10 segundos, nos muestra un nuevo dato en el fichero JSON, que se envía al servidor FTP.

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación, Correo electrónico

Descripción generada automáticamente

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación, Correo electrónico

Descripción generada automáticamente

Comprobamos que el archivo enviado es el mismo que el que nos ha mostrado por consola.



## Subir datos usando MQTT

Finalmente, el último apartado de la práctica consiste en utilizar uno de los ejemplos de Adafruit donde se utiliza mqtt para realizar un contador y poder visualizarlo en la web de adafruitIO, en un feed asignado de Adafruit.

En este caso, en vez de configurar los parámetros en el código principal de Arduino, se configuran dentro de la librería config.h. Estos parámetros son el usuario y la contraseña del WiFi que se va a utilizar, el usuario y la key de Adafruit IO y otro conjunto de parámetros que nos permiten trabajar con esta aplicación.

En el código principal se crea un puntero “contador” que va a estar asociado al feed de adafruit io.



Como siempre, en el setup inicializamos el puerto serie y el WiFi. También se asignará a contador la función interna OnMenssage a la que se le pasa como argumento nuestra propia función Mensaje, encargada de pasar el puntero data de AdrafruitIo de forma que recibamos el valor que se envía desde el feed y lo imprima por pantalla.

Texto

Descripción generada automáticamente

En el bucle principal se utiliza la función millis para actualizar el valor del contador cada 5 segundos, evitando, de esta forma, producir interrupciones, asignando a contador el contador guardado y aumentando la unidad.

Texto

Descripción generada automáticamente

Al comprobar el código observamos lo siguiente:

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación, Correo electrónico

Descripción generada automáticamente

Podemos visualizar como el número que enviamos es el que recibimos, realizando un contador desde cero.

Imagen que contiene Interfaz de usuario gráfica

Descripción generada automáticamente

Imagen que contiene Interfaz de usuario gráfica

Descripción generada automáticamente

Además, si enviamos un número desde el terminal de adafruit, veremos como este lo recibimos en nuestra consola. 

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación, Word

Descripción generada automáticamente

# Comunicaciones BLE y Bluetooth.

En esta sesión de prácticas se pretende conseguir familiarizarse con las comunicaciones BLE de forma que sea posible leer mensajes de BLE emitidos por un sensor y reportarlos en formato json y emitir mensajes de advertising vía BLE.

## Escanea beacons y reporta en formato JSON-SENML.

En primer lugar, es necesario descargarse la aplicación Beacon Simulator en el móvil para, como su nombre indica, simular uno, de forma que nuestro esp32 sea capaz de detectarlo y decodificar su información en formato json.

Para este caso, el servidor será el móvil puesto que anuncia su existencia, puede ser controlado por otros dispositivos y contiene la información que se desea leer, mientras que el cliente será el esp32, capaz de escanear dispositivos cercanos y, cuando encuentra el servidor que está buscando, lea la información entrante.

Como esta práctica consiste en el manejo de BLE, se incluyen sus librerías. Además, cabe destacar que la información recibida desde el beacon se encuentra en formato hexadecimal, por lo que es necesario convertirla a formato decimal utilizando la variable ENDIAN\_CHANGE\_U16



Como en prácticas anteriores, también se crean variables y funciones para el json. En este caso, la función almacenaDatos contiene los valores de major, minor, UUID y TxPower. La función escribeFichero tendrá el mismo cometido que en apartados anteriores, serializar en formato json.

Siguiendo uno de los ejemplos de Arduino, se crea la clase MyAdvertisedDeviceCallbacks donde se define la función onResult a la que se le pasa el argumento advertisedDevice de tipo BLEAdvertisedDevice. En esta función se imprime por pantalla la información de publicidad del dispositivo.

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación, Correo electrónico

Descripción generada automáticamente

Cuando los datos publicitarios contienen algún tipo de información (manufacturerData), el tamaño es igual a 25, e l primer byte del elemento 4C y el segundo byte es 0, tenemos nuestro BEACON ENCONTRADO, diferenciándose del resto de dispositivos escaneados. En este momento será cuando utilicemos las funciones de json para almacenar los datos y escribir el fichero en formato json.

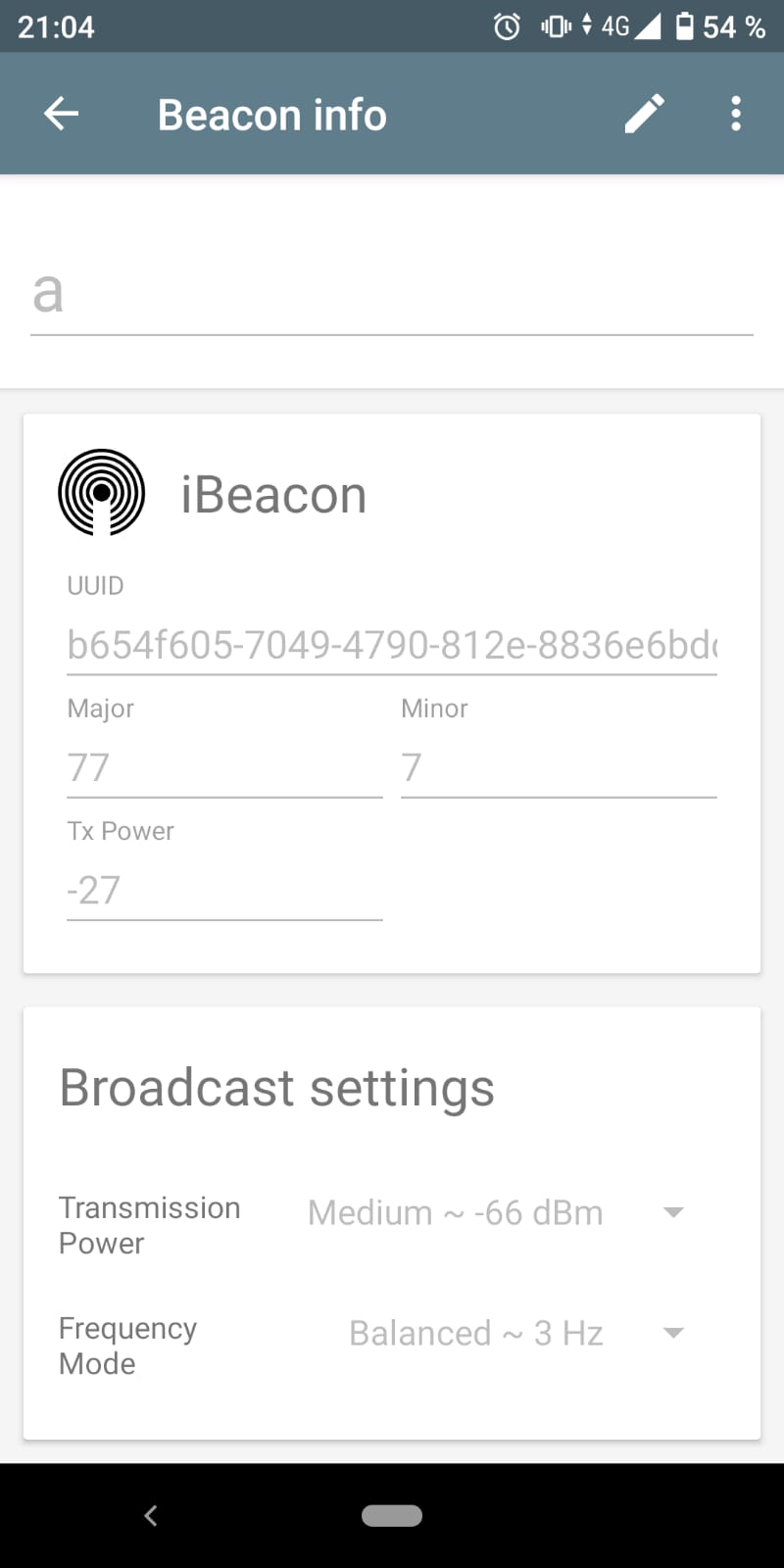
Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación

Descripción generada automáticamente

Como siempre, en el setup inicializaremos el puerto serie y nuestro dispositivo BLE, crearemos un escaneo y asignaremos al puntero, pBLEScan, la llamada a la clase que hemos creado, la activación del escaneo, el intervalo de escaneo y la ventana de escaneo.

En el bucle principal únicamente mostraremos por pantalla los resultados obtenidos durante el escaneo.

Para comprobar el código, creamos un beacon:



Antes de activar nuestro beacon, observamos que se detectan otro tipo de advertising, pero el objetivo es que nuestro dispositivo sea capaz de leer únicamente el nuestro.

Texto

Descripción generada automáticamente

Al activar nuestro beacon, observamos que, aunque se detecten otro tipo de advertising, el esp32 es capaz de diferenciar el beacon creado del resto y únicamente lee la información del que nosotros queremos.

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación

Descripción generada automáticamente

## Advertising iBeacon

Este apartado tiene como objetivo generar un anuncio con el esp32 y detectarlo con el móvil utilizando la aplicación nRFconnect. Para este caso, el móvil es el cliente puesto que escanea el dispositivo y el esp32 es el servidor puesto que se anuncia y contiene la información.



Se sigue uno de los ejemplos de BLE, definiendo el UUID (Identificador único universal) de forma que acabe con el nip de la universidad, 720251.

Texto

Descripción generada automáticamente

En la función setBeacon, se configuran las diferentes variables que se desea enviar, la ID como 4C, el UUID como el nuestro propio, major y el minor.

Texto

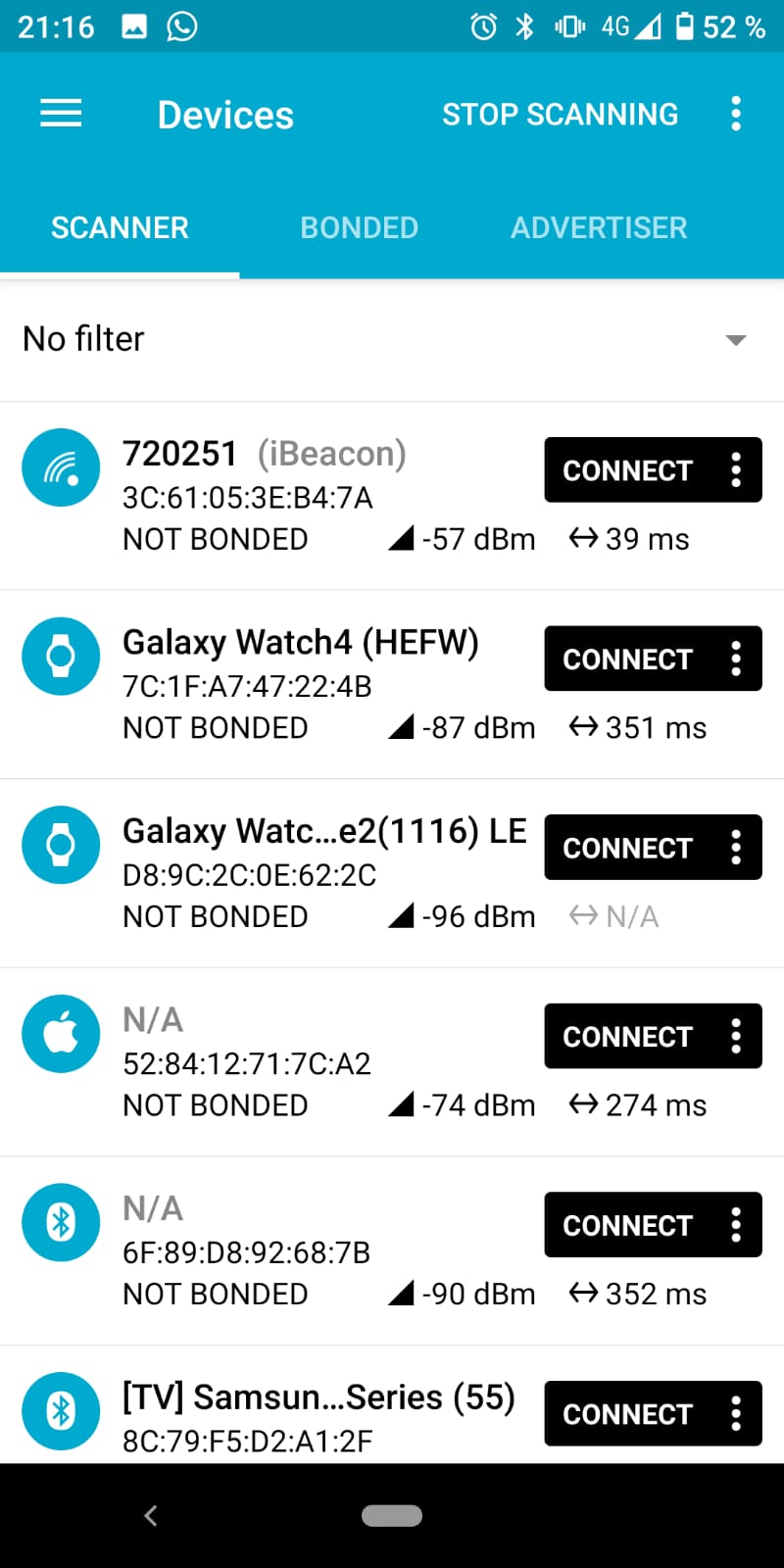
Descripción generada automáticamente

Finalmente, en el setup se inicializa el puerto serie, el dispositivo Bluetooth, se crea el servidor Bluetooth que es el encargado de anunciar su existencia para poder ser encontrado por otros dispositivos y contiene los datos que el cliente puede leer. Se configura el anuncio y su start. Se llama a la función setBeacon y se comienza a anunciar.

Interfaz de usuario gráfica, Texto, Aplicación, Word, Correo electrónico

Descripción generada automáticamente

Tras cargar el código, observamos en el puerto serie como se comienza a anunciar el Beacon y, utilizando la aplicación nRFconnect observamos el dispositivo anunciado.



# Comunicaciones Lora y LoraWAN

## Ping-pong Lora

## Envío datos a TTN