



BÀI 6

CASE STUDY NNTM

Giảng viên: Nguyễn Văn Nhân

Điện thoại: 0346542854

Email: nhannv@dainam.edu.vn

NỘI DUNG MÔN HỌC



Bài 1: Tổng quan về TPTM và NNTM

Bài 2: Công nghệ nền tảng

Bài 3: Mô hình triển khai TPTM

Bài 4: Case Study triển khai TPTM

Bài 5: Mô hình triển khai NNTM

Bài 6: Case Study triển khai NNTM

NỘI DUNG MÔN HỌC

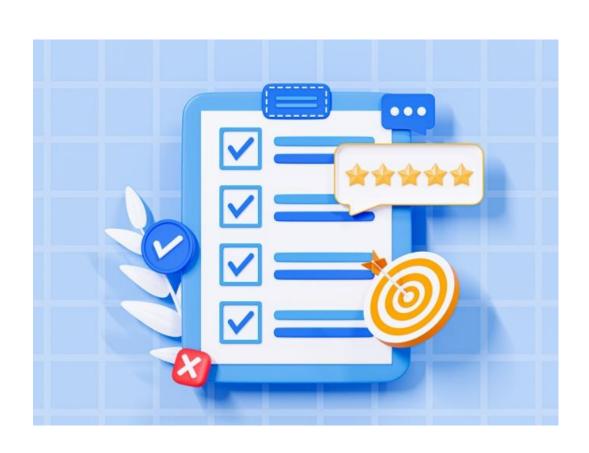




NỘI DUNG



- 1. Thực hành chạy được code mẫu
- 2. Phân tích các phần trong đoạn code
- 3. Thực hiện các yêu cầu phát triển



MỤC TIÊU



- Đào tạo mô hình dự đoán lượng nước tưới
- Triển khai mô hình Al trên Flask
- Hiểu dữ liệu đi từ server tới UNO
- Phát triển thêm tính năng



MÔI TRƯỜNG THỰC HÀNH



- 1. Python 3.12(khuyến khích dùng môi trường ảo: pyenv hoặc anaconda)
- 2. Install thư viện:

pip install pandas numpy scikit-learn xgboost flask joblib request

3. Tải code từ github(clone)

MÔI TRƯỜNG THỰC HÀNH



- > Sử dụng môi trường ảo trên window:
 - 1. Cài python, chọn "add path" khi gặp.
 - 2. Cài Pyenv
 - 3. Tạo môi trường ảo có tên envs: python –m venv envs
 - 4. Kích hoạt môi trường: envs/scripts/activate
- Nếu không dung môi trường ảo: sau bước 1, vào terminal thực hiện

câu lệnh: pip ...

CÁU TRÚC FILE TRÊN LAPTOP

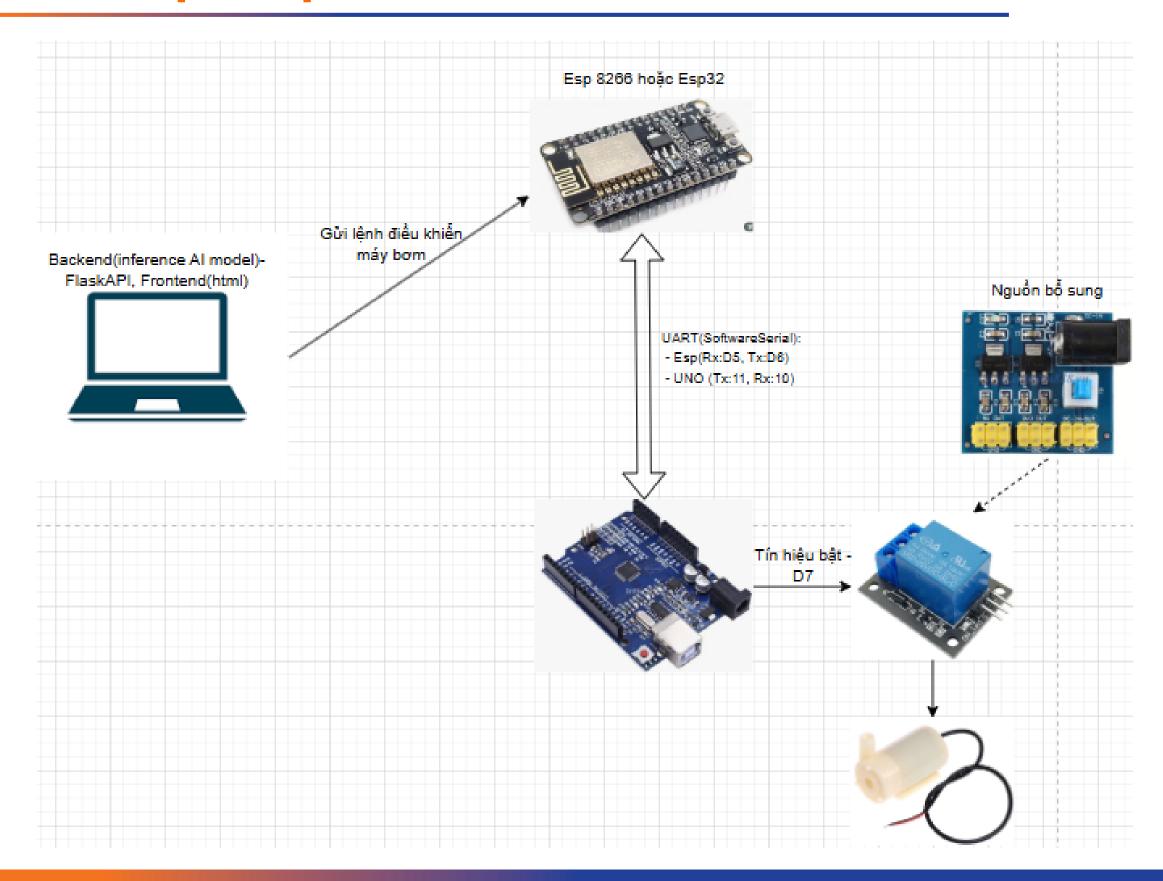


project/

- app.py (file code chính)
- xgb_reg_pipeline.joblib (mô hình dự đoán đã đào tạo)
- templates
 - + index.html (tạo giao diện người dung nhập chỉ số)

SƠ ĐỒ LUỒNG HOẠT ĐỘNG





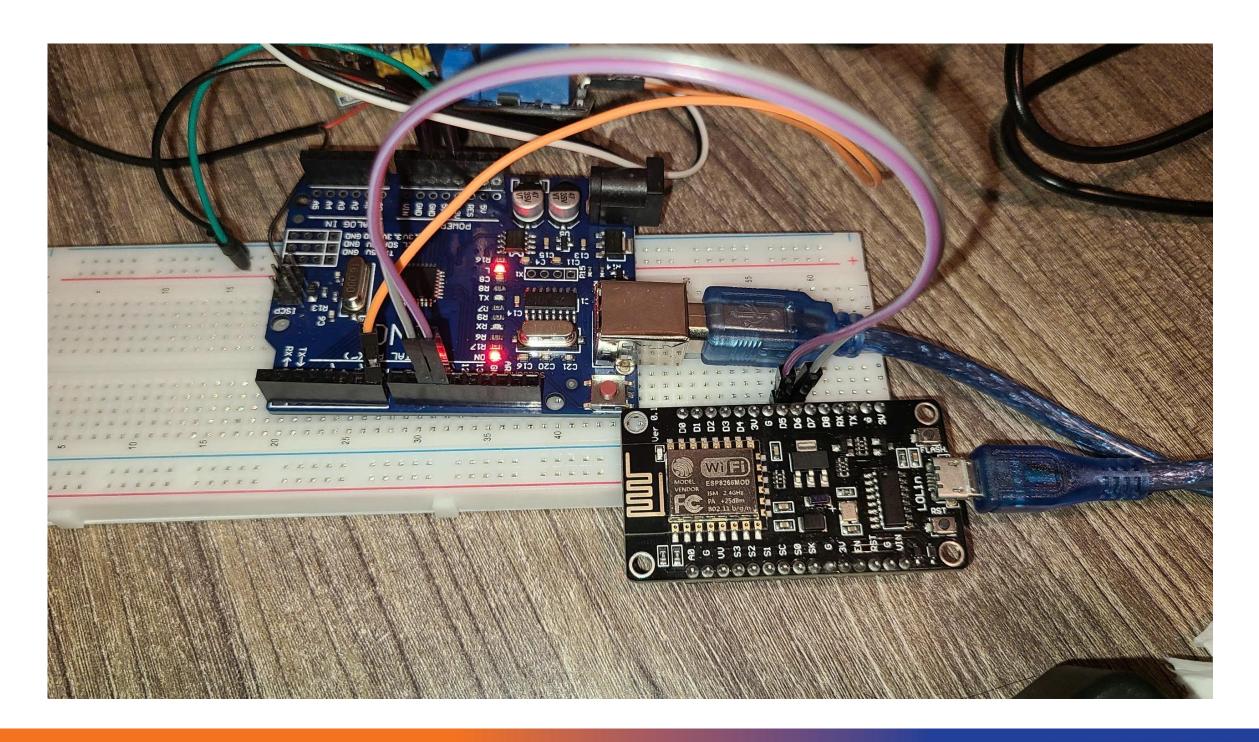


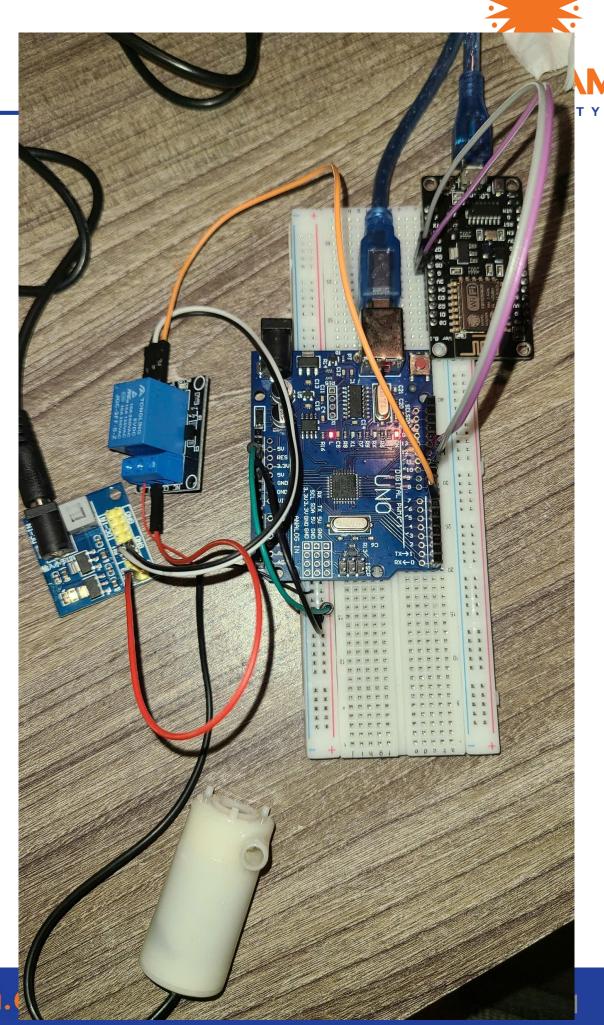


Thiết bị A	Chân A	Thiết bị B	Chân B	Chức năng
ESP8266/ESP3 2	D5 (GPIO14)	UNO	D10 (SoftwareSerial RX)	TX từ ESP → UNO (gửi volume)
ESP8266/ESP3 2	D6 (GPIO12)	UNO	D11 (SoftwareSerial TX)	RX vào ESP ← UNO (nếu cần)
UNO	D7	Relay module	IN	Điều khiển bật/tắt relay
UNO	5 V	Relay module	VCC	Cung cấp nguồn 5 V cho module relay
UNO	GND	Relay module	GND	Mass chung (5 V)
UNO	GND	ESP8266/ESP32	GND	Mass chung giữa ESP và UNO
Mạch chia	3V3	Relay module	COM	Relay kích hoạt sẽ thông mạch COM với NO
Mạch chia	NO	Máy bơm	Dây đỏ	Cấp điện cho máy bơm từ chân NO

HÌNH KẾT NỐI

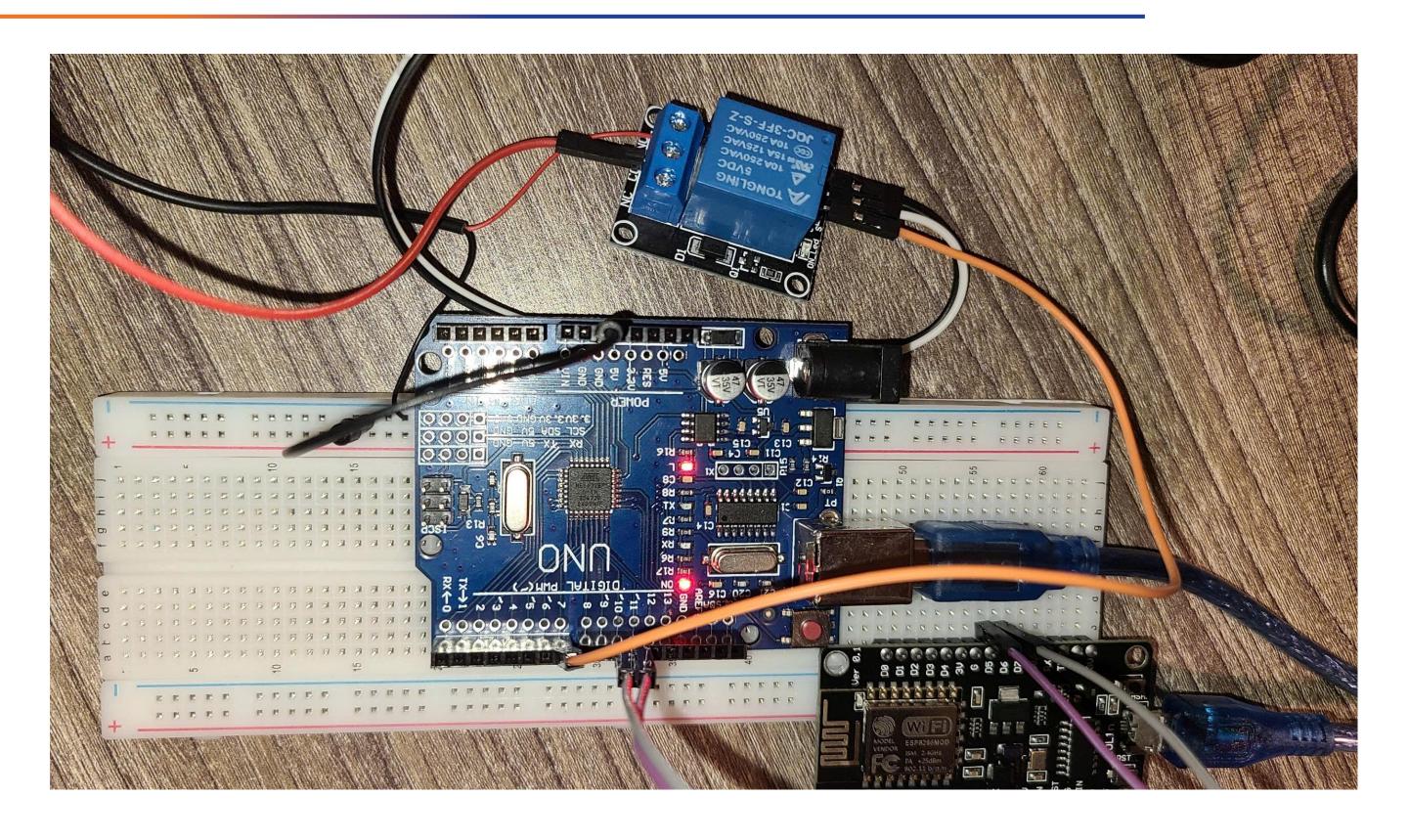
Nạp code cho 2 thiết bị xong rồi sau đó cắm dây



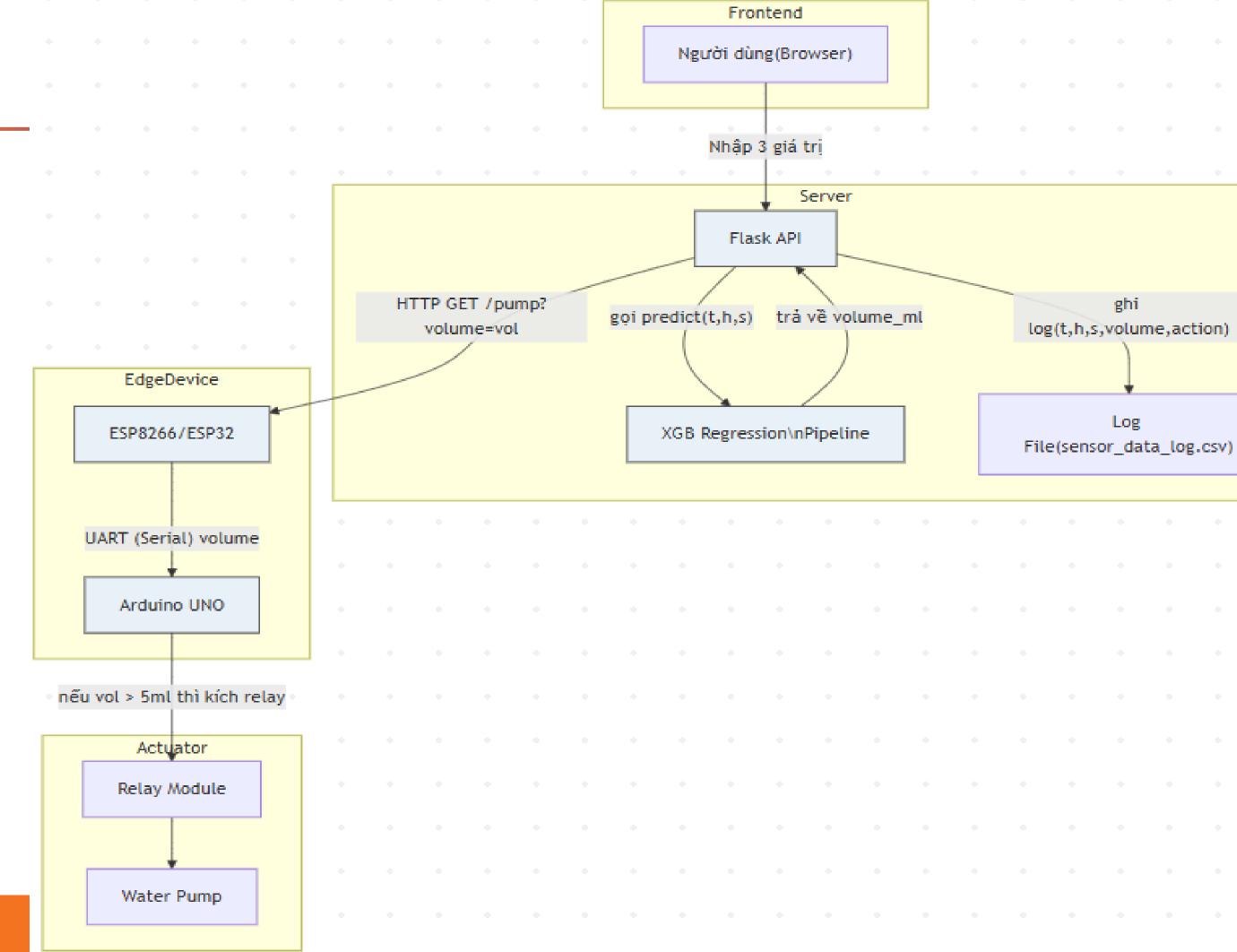


HÌNH KẾT NỐI





SƠ ĐỒ LUỒNG HOẠT ĐỘNG



CHẠY CHƯƠNG TRÌNH VÀ THAO TÁC



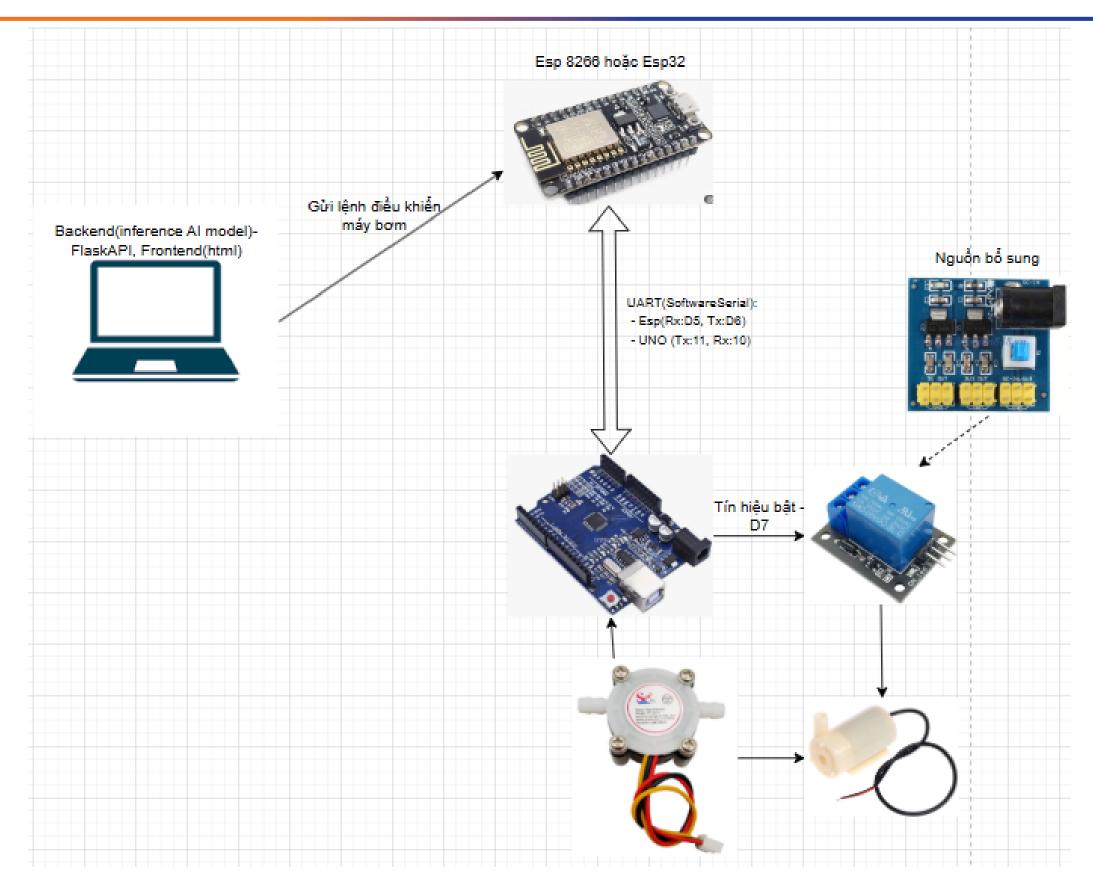
- 1. Người dùng nhập 3 giá trị môi trường(nhiệt độ, độ ẩm, độ ẩm đất).
- 2. Mô hình Al sẽ đưa ra dự đoán có cần tưới nước không và tưới bao nhiêu nước.
- 3. Gửi lệnh tới Esp, Esp tiếp tục gửi lệnh tới UNO thực hiện điều khiển Relay

GIAO DIỆN NHẬP DỮ LIỆU



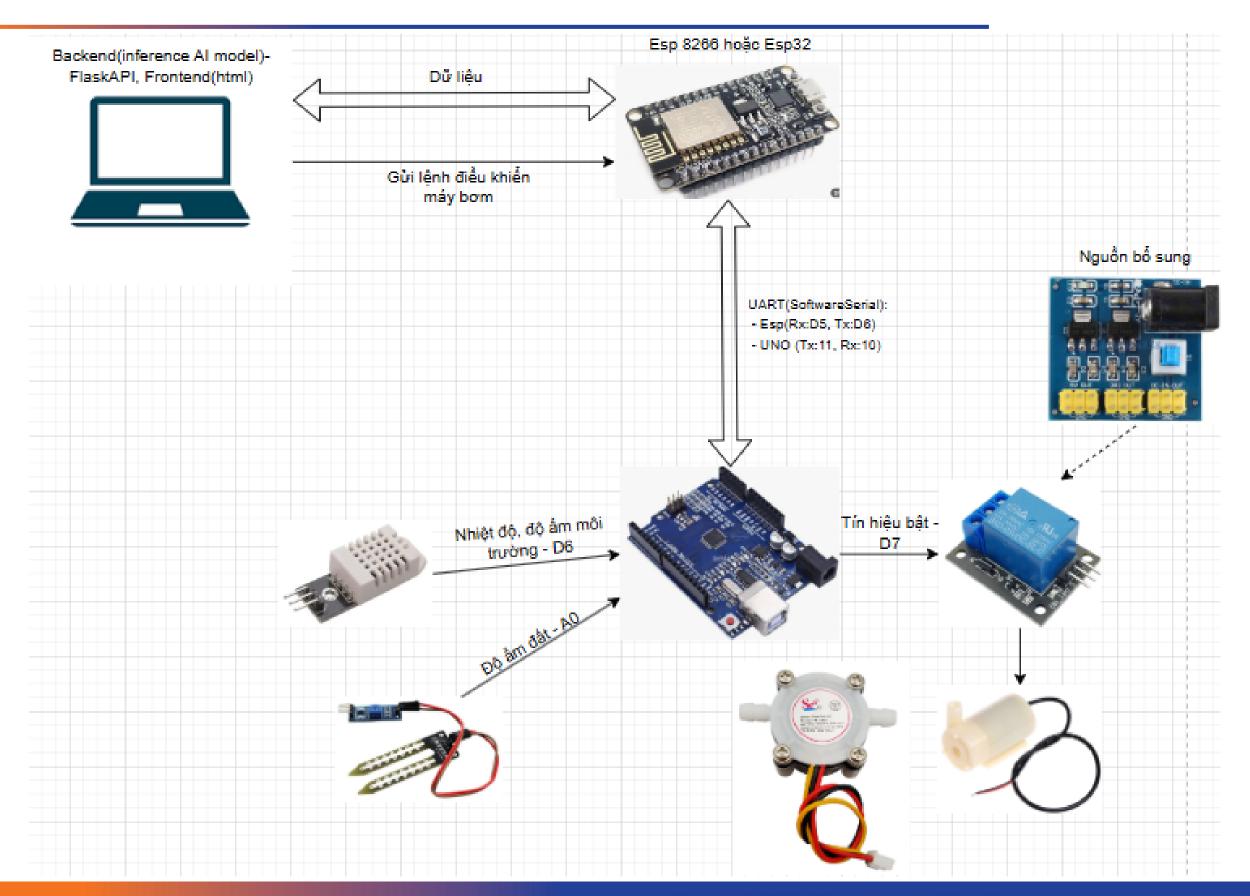
← C ふ ① 127.0.0.1:5000				
⑤ Spelling Me: Listeni ✓ Listen and Write - D ☑ Math ⑥ Machine Learn				
Nhập dữ liệu cảm biến				
Temperature (°C):				
Humidity (%):				
Soil Moisture (%):				
Dự đoán và gửi lệnh				
Kết quả				
Predicted Volume: 45.419456481933594 ml				
Action (gửi ESP): sent				
 Temperature: 20.0 Humidity: 60.0 Soil moisture: 10.0 				





Thực hành lập trình với cảm biến lưu lượng nước để kiểm soát lượng nước được bơm



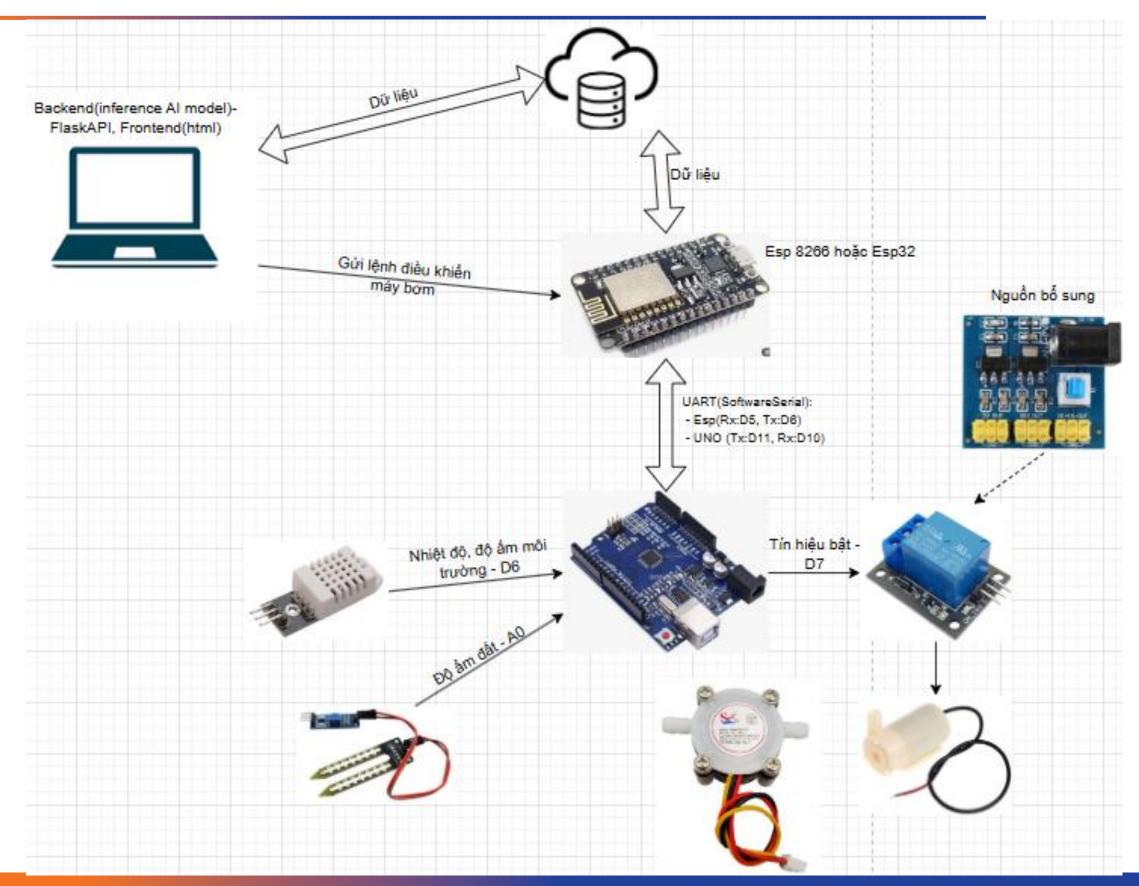




Giữ luồng điều khiển bơm như mô hình 2, thực hiện thêm:

- Kết nối cảm biến dht11 và cảm biến đo độ ẩm đất với UNO
- UNO thực hiện gửi dữ liệu thu được tới ESP
- ESP thực hiện gửi dữ liệu lên và lưu tại Server
 - => Lúc này đưa dữ liệu thành đầu vào của mô hình Al, không cần tới giao diện nhập chỉ số







Giữ luồng hoạt động như mô hình 3, thực hiện thêm:

- Dữ liệu từ cảm biến sẽ được Esp gửi và lưu trên cloud
- Server cần truy cập dữ liệu sẽ thực hiện lấy từ cloud

TỔNG KẾT



- ✓ Đào tạo mô hình dự đoán đơn giản
- ✓ Triển khai mô hình trên Flask
- ✓ Giao tiếp, trao đổi giữa các thiết bị





Thank You