ESP8266: UMA INTRODUÇÃO AO IOT

Gabriel Melo October 4, 2018



ESP8266: UMA INTRODUÇÃO AO IOT

Este material é um complemento do livro homônimo, disponível, junto com conteúdos de apoio do curso, em: ESP8266: Uma introdução ao IoT, por Gabriel Melo.



1

INTRODUÇÃO

SINAL ANALÓGICO



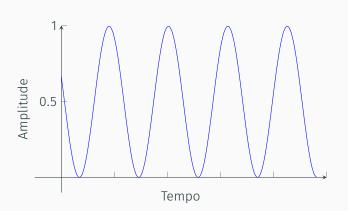


Figure: Sinal Analógico



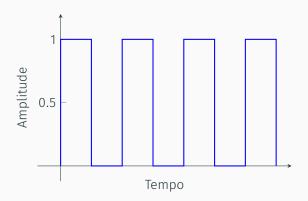
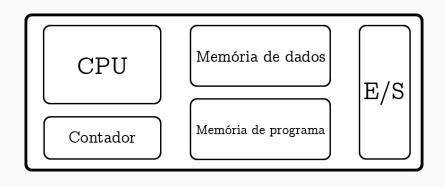


Figure: Sinal Digital

4

MICROCONTROLADOR



5

MEMÓRIA

PERIFÉRICOS DE ENTRADA E SAÍDA

Sensores

Atuadores

7

WI-FI

modos sta e ap (e o ap_sta)

ESP8266

O QUE É?

MODELOS

ESPECIFICAÇÕES

COMUNICAÇÃO

SPIFFS

*boot.py script executado no boot do esp (possui configurações iniciais da placa, principalmente sobre comunicação)

*main.py script executado após o boot.py. Inicializa a árvore de execução do projeto

INTERRUPÇÃO

CONSUMO DE ENERGIA

TIPOS DE BOOT



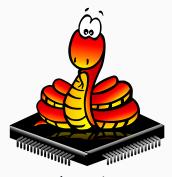
NodeMCU firmware Lua

- · Linguagem interpretada
- · Padrão das placas NodeMCU
- · Comunidade média



Arduino core firmware
Arduino/C++

- · Linguagem compilada
- · Utilização da Arduino IDE
- · Comunidade gigante

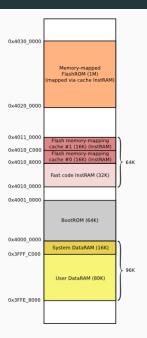


Micropython
Python

- · Linguagem interpretada
- · Linguagem acessível a iniciantes e poderosa para experientes
- · Comunidade gigante
- · upip (versão micro do pip)
- · Otimização da memória RAM (???)

19

MICROPYTHON - OTIMIZAÇÃO DA RAM



- · Limitação da InstRAM
- BootRAM possui uma biblioteca para rotinas de suporte
- Essa biblioteca pode substituir instruções presentes na InstRAM
- Micropython faz uso disso e possui um Test coverage de 92%

MICROPYTHON - INSTALAÇÃO E PRIMEIROS PASSOS

Instruções sobre instalação, bem como a preparação do ambiente, ferramentas, dicas, exemplos e documentação externa estão disponíveis no próprio repositório remoto do material:

https://github.com/GabrielMMelo/esp8266_course

Memória de programa: - 1M de FlashROM - 64K de BootROM (que armazena um bootloader, o RTOS de fato e uma BIBLIOTECA COM VÁRIAS ROTINAS DE SUPORTE)

Memória de dados: - 96K de DataRAM (-16K do RTOS, -20K estáticos do Wi-Fi, -20k de dinâmico, - 10K de constantes) * Constantes são armazenadas na RAM pois a ROM é alocada por blocos de 32-bits e, desta forma, o acesso byte a byte de uma string, por exemplo, poderá gerar um erro - 32K de InstRAM (+ 32K da FlashROM, mas a leitura é cerca de 10x mais lenta)

Acontece que grande parte da InstRAM já é usada por operações de tempo real (como handling Wi-Fi) e por ROTINAS usadas frequentemente. Essas rotinas, em muitos casos, já se encontram no BootROM. O Micropython possui um alto valor de test coverage quanto a isso, otimizando o uso da InstRAM

fonte:

conectar no REPL (interface com python) com o picocom picocom /dev/ttySporta com -b115200 (tudo junto)



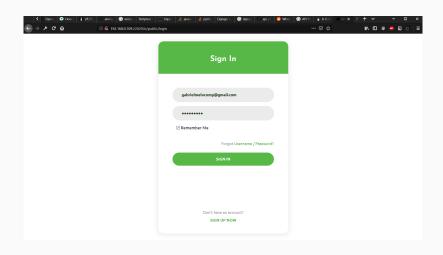
APLICAÇÕES

SISTEMAS QUE ENVOLVAM ACESSO A REDE (LOCAL OU INTERNET)

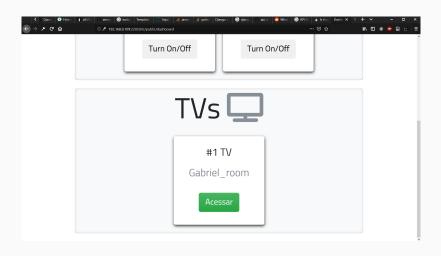
MONITOR DE SENSORES

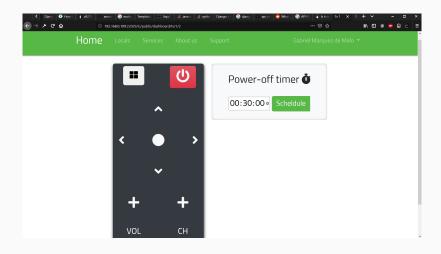
SISTEMA DE PONTO

https://github.com/wendlers/micropython-mfrc522











REFERÊNCIAS

- ESP8266: Uma introdução ao IoT, disponível em: https://github.com/GabrielMMelo/esp8266_course
- Documentação Micropython: https://docs.micropython.org/en/latest/esp8266/tutorial/intro.html
- Pacotes upip (nem todos possuem suporte para port ESP8266): https://pypi.org/search/?q=micropython-
- Discussão acerca do uso do Micropython com ESP8266: https://www.kickstarter.com/projects/214379695/micropython-on-the-esp8266-beautifully-easy-iot/posts/1501224

PERGUNTAS?