♦ چگونگی کار با thingspeak یکی از پلتفرم های معروف 💠

Thingspeak چیست؟

ThingSpeak یک پلتفرم تحلیل دادههای IoT است که امکان تجمیع، تجسم و تحلیل جریانهای داده زنده در فضای ابری را فراهم میکند. این پلتفرم به دستگاهها اجازه میدهد که دادههای خود را به ThingSpeak ارسال کنند و با استفاده از ابزارهای تجسم فوری، دادهها را به صورت آنلاین تحلیل و پردازش کنند.

ThingSpeak اغلب برای نمونه سازی و تست مفاهیم سیستمهای IoT که نیاز به تحلیل دارند، مورد استفاده قرار می گیرد در واقع در یک سرور مرکزی منبعباز کار می کند. این سرور می تواند <u>به صورت محلی</u> نصب شود یا در فضای ابری اجرا شود. سرور ابزارهای مختلفی برای تجسم، پردازش و تحلیل داده ها ارائه می دهد و دارای کتابخانه های نرمافزاری است که امکان تعامل با دستگاه های IoT را فراهم می کند.

ویژگی اصلی ThingSpeak پشتیبانی از محیط توسعه MATLAB در فضای ابری است که شامل خروجی گرافیکی و چندین جعبه ابزار MATLAB می شود و دسترسی به دستورات MATLAB برای پردازش و تجسم داده ها را فراهم می کند. این پشتیبانی رایگان MATLAB تنها در پلتفرم ابری عمومی موجود است و در نصبهای محلی موجود نیست و دسترسی به جعبه ابزارها نیاز به مجوز دارد.

۱) چگونگی و چارچوب ارسال داده توسط ThingSpeak

ThingSpeak از پروتکلهای ارتباطی HTTP و MQTT برای ارتباط با تمامی پلتفرمهای اصلی ThingSpeak و Particle Photon ،Electric Imp ،Raspberry Pi ،Arduino و اسختافزار ToT مانند ThingSpeak و همچنین سیستمعاملهای موبایل و دسکتاپ پشتیبانی می کند. ThingSpeak برای تبادل و ذخیرهسازی دادهها از دو مفهوم اصلی کانالها و پیامها استفاده می کند. دستگاهها و برنامهها دادهها را از طریق پیامهایی که با سرور مرکزی تبادل می شود به کانالها می خوانند و می نویسند.

۲) چگونگی کار با ThingSpeak و تحلیل داده های ثبت شده و کشیدن نمودار

در نسخه ابری ThingSpeak ، قابلیتهای غنی پردازش و تجسم دادهها از طریق برنامههای ThingSpeak ، ارائه میشود. این برنامهها میتوانند یکبار، به صورت دورهای یا به عنوان واکنش به پیام جدید اجرا شوند و امکان پردازش دادهها، تجسم آنها با تولید نمودارها، یا توزیع آنها در سایر کانالها یا در اینترنت با انتشار آنها در صفحات وب و شبکههای اجتماعی را فراهم میکنند.

پشتیبانی داخلی از اسکریپتها و توابع MATLAB در برنامهها در فضای ابری به دلیل استفاده گسترده از MATLAB در محیطهای دانشگاهی بسیار جذاب است، که منجر به انتقال آسانتر الگوریتههای جدید پردازش و تحلیل دادهها از محیطهای شبیهسازی به بسترهای آزمایشی میشود.

با این حال، این ویژگیها در نصب های سرور محلی موجود نیستند و تنها قابلیتهای پایه تجسم دادهها از طریق نمودارهای سری زمانی و گوگل گیجها در رابط وب پلتفرم و پردازش دادهها با استفاده از افزونههای ASON مبتنی بر جاوااسکریپت ارائه میشوند. ادغام با خدمات خارجی با صادر کردن دادهها در قالبهای CSV و XML یا با استفاده از پروتکل ThingHTTP امکان پذیر است.

امنیت در ThingSpeak با پشتیبانی از رمزگذاری انتها به انتها با TLS تضمین می شود. ThingSpeak می تواند به صورت محلی با کلون کردن مخزن GitHub موجود نصب شود و مستندات غنی در وبسایت پلتفرم ارائه شده است، اگرچه بیشتر بر نسخه ابری پلتفرم تمرکز دارد.

در جدول زیر به شمای کلی از این پلتفرم نمایش داده شده است:

Platform	Comm. Protocols	Data Processing	Data Visualization	Integration	Security	Installation Procedure	Documentation
		HTML JavaScript	time series visualization				
ThingSpeak	НТТР, МОТТ	plugins in a local installation, Matlab Analysis Apps in the cloud version	and Google Gauges in a local installation, Matlab Visualization Apps in the cloud version	JSON, XML, CSV, REST API, ThingHTTP	TLS	installation from sources	Github repository and platform website, mostly focused on cloud version

حال به چگونگی جمع آوری، تجزیه و تحلیل و عمل بر روی دادههای IoT با استفاده از ThingSpeak میپردازیم که شامل ۳ بخش زیر است:



سنسورها معمولاً دادهها را به صورت محلی حس کرده و پردازش میکنند. ThingSpeak به سنسورها، ابزارها و وبسایتها این امکان را میدهد که دادهها را به فضای ابری ارسال کنند، جایی که این دادهها در کانالهای کانالهای خصوصی یا عمومی ذخیره میشوند. به طور پیشفرض، ThingSpeak دادهها را در کانالهای خصوصی ذخیره میکند، اما کانالهای عمومی نیز برای اشتراک دادهها با دیگران قابل استفاده هستند. وقتی دادهها در یک کانال ThingSpeak ذخیره شدند، میتوان آنها را تحلیل و تجسم کرد، دادههای جدید محاسبه کرد، یا با رسانههای اجتماعی، خدمات وب و دستگاههای دیگر تعامل داشت.

حال به چگونگی ساخت یک کانال جدید میپردازیم:

- ۱. ورود به حساب کاربری
 - ۲. ایجاد کانال

که در نهایت تب زیر نمایش داده میشود :

My Channels

New Channel					Search by tag			
Name \$						Created \$	Updated \$	
■ Dew Point Measurement							2024-06-24	2024-06-24 14:04
Private	Public	Settings	Sharing	API Keys	Data Import / Export			

تحليل و تجسم دادهها باMATLAB

ذخیرهسازی دادهها در فضای ابری دسترسی آسان به دادهها را فراهم می کند. با استفاده از ابزارهای تحلیلی آنلاین، می توانید دادهها را کاوش و تجسم کنید، روابط، الگوها و روندها را در دادهها کشف کنید، دادههای جدید را محاسبه کنید و آنها را در نمودارها، چارتها و گیجها تجسم کنید.

حال به بخش آنالیز میپردازیم:

- تبدیل، ترکیب و محاسبه دادههای جدید :با استفاده از MATLAB، دادهها را به اشکال مختلف تبدیل کنید، دادههای مختلف را ترکیب کنید و دادههای جدیدی محاسبه کنید.
- زمانبندی محاسبات برای اجرا در زمانهای مشخص :محاسبات را به گونهای زمانبندی کنید که در زمانهای خاصی اجرا شوند.
- درک بصری روابط در داده ها با استفاده از توابع تجسم داخلی :با استفاده از توابع تجسم داخلی . MATLAB روابط موجود در داده ها را به صورت بصری درک کنید.
- ترکیب دادهها از چندین کانال برای ساخت تحلیلهای پیچیده تر :دادهها را از چندین کانال ترکیب کنید تا تحلیلهای پیچیده تری بسازید.

مزایای استفاده از MATLAB در: مزایای

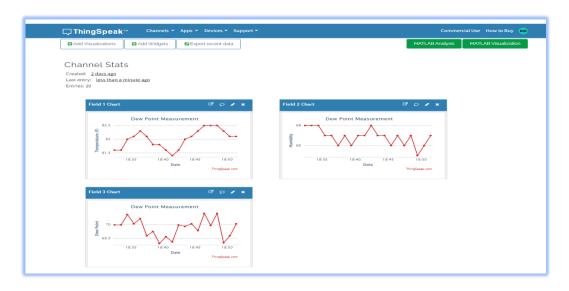
• دسترسی به ابزارهای تحلیلی قوی MATLAB :یکی از ابزارهای قوی تحلیلی است که قابلیتهای گستردهای برای تجزیه و تحلیل دادهها فراهم می کند.

- تجسم داده ها به صورت حرفه ای :با استفاده از توابع تجسم MATLAB ، می توانید نمودارها و گرافهای حرفه ای ایجاد کنید که به درک بهتر داده ها کمک می کند.
- ادغام آسان با ThingSpeak: ThingSpeak امکان ادغام مستقیم با MATLAB را فراهم می کند.

با این ابزارها، می توانید دادههای IoT خود را به صورت کارآمد تحلیل و تجسم کنید و از بینشهای حاصل از آنها برای بهبود عملکرد سیستمهای خود استفاده کنید.

در این مثال به چگونه می توانید دادهها را از یک کانال ThingSpeak بخوانید، آنها را تحلیل کنید و نتایج را به کانال دیگری بنویسید. در این مثال خاص، دادههای رطوبت و دما از کانال عمومی WeatherStation خوانده می شوند.

نمودار برای آنالیز داده ها :



و در مرحله آخر به واکنش دادن میپردازیم:

واكنش به دادهها در ThingSpeak

عمل کردن بر روی دادهها می تواند به سادگی دریافت یک توییت باشد وقتی که دمایی که اندازه گیری می کنید بالاتر از ۷۰ درجه فارنهایت می رود. یا می توانید یک عمل پیچیده تر مانند روشن کردن یک موتور وقتی سطح آب در مخزن شما زیر یک حد مشخص می افتد تنظیم کنید. حتی می توانید دستگاههایی مانند قفلهای درب با باتری را با استفاده از برنامه TalkBack از راه دور کنترل کنید. یا می توانید حساب توییتر خود را به با باتری را با استفاده کنید و یک واکنش ایجاد کنید تا هر بار که سطح نقطه شبنم بالای ۶۰ درجه فارنهایت می رود، یک توییت ارسال شود.

خلاصه پروژه:

در این پروژه سیستم پردازشی اصلی یک server web متصل به سنسور SRF04 و نیز actuator هایی که هم چند عدد LED و هم Servo موتور می باشند، در این پروژه tient انتخاب شده موبایل می باشد که به واسطه ی یک مودم Wi Fi در همان شبکه ی محلی به آن وصل می شود؛ با اتصال relient موبایل به این سیستم پردازشی، با داده هایی که از SRF04 میگیریم LED ها روشن و خاموش می کنیم و دیتا های سنسور را نمایش می دهیم همچنین با انتخاب گزینه های مناسب فرمان لازم را برای تغییر زاویه Servo موتور به سیستم پردازشی ارسال می کنیم.

- ۱. سیستم پردازشی انتخاب شده مبتنی بر ESP32 می باشد.
- ۲. سنسور ای که اطلاعات محیطی را به ما می دهد سنسور فاصله سنج SRF04 می باشد.
- ۳. actuator های که بر روی محیط عملی را اجرا می کنند، سه عدد LED و نیز Servo موتور می باشند.
- ۴. پروتکل لایه اپلیکیشن استفاده شده در طراحی ما HTTP می باشد و IDE مورد استفاده ما نیز Arduino است.

کد سیستم پردازشی اصلی:

```
#include <WiFi.h>
#include <WebServer.h>
#include <ESP32Servo.h> // Include the ESP32Servo library
// Network settings
const char *ssid = "IoT-Group1-AP";
const char *password = "12345678";
// IP settings
IPAddress local_IP(192, 168, 1, 1);
IPAddress gateway(192, 168, 1, 1);
IPAddress subnet(255, 255, 255, 0);
// Define pins for SRF04 sensor, LEDs, and servo motor
const int trigPin = 5;
const int echoPin = 18;
const int led1 = 19;
const int led2 = 21;
const int led3 = 22;
const int servoPin = 23;
// Create a WebServer object on port 80
WebServer server(80);
```

```
// Create a Servo object
Servo myServo;
int servoAngle = 0; // Initial servo angle
void setup() {
  Serial.begin(115200);
  // Set sensor pins as input and output
  pinMode(trigPin, OUTPUT);
  pinMode(echoPin, INPUT);
  // Set LED pins as output
  pinMode(led1, OUTPUT);
  pinMode(led2, OUTPUT);
  pinMode(led3, OUTPUT);
  // Attach the servo motor to the pin
  myServo.attach(servoPin);
  myServo.write(servoAngle);
  // Start AP mode with IP settings
  if (!WiFi.softAPConfig(local_IP, gateway, subnet)) {
    Serial.println("AP Config Failed");
  }
  if (!WiFi.softAP(ssid, password)) {
    Serial.println("AP Failed");
    return;
  }
  Serial.println("Access Point started");
  Serial.print("IP address: ");
  Serial.println(WiFi.softAPIP());
  // Set up the routes and handlers for the web server
  server.on("/", handleRoot);
  server.on("/setServo", handleSetServo);
  server.begin();
  Serial.println("Web server started");
}
void loop() {
  server.handleClient();
  long distance = readSRF04();
  // Control LEDs based on distance
  digitalWrite(led1, distance < 10 ? HIGH : LOW);</pre>
  digitalWrite(led2, distance < 20 ? HIGH : LOW);</pre>
  digitalWrite(led3, distance < 30 ? HIGH : LOW);</pre>
```

```
}
// Function to read data from SRF04 sensor
long readSRF04() {
 digitalWrite(trigPin, LOW);
 delayMicroseconds(2);
 digitalWrite(trigPin, HIGH);
 delayMicroseconds(10);
 digitalWrite(trigPin, LOW);
  long duration = pulseIn(echoPin, HIGH);
  long distance = duration * 0.034 / 2;
 return distance;
}
// Handler for the root route
void handleRoot() {
  long distance = readSRF04();
 // Control LEDs based on distance
 digitalWrite(led1, distance < 10 ? HIGH : LOW);</pre>
  digitalWrite(led2, distance < 20 ? HIGH : LOW);</pre>
 digitalWrite(led3, distance < 30 ? HIGH : LOW);</pre>
 String message = "<html><head><title>SRF04 Sensor Data</title></head>";
 message += "<style>";
 message += ".circle {width: 50px; height: 50px; border-radius: 50%; display:
inline-block; margin: 10px;}";
 message += ".on {background-color: green;}";
 message += ".off {background-color: black;}";
 message += "</style></head><body>";
 message += "<h1>SRF04 Sensor Data</h1>";
 message += "<h2> Hojjat Yazdan 99242155 , Amirhossein Dibaj 99242059 , Artin
Elhamirad 99242017</h2>";
 message += "Distance: " + String(distance) + " cm";
 message += "<div class='circle " + String(digitalRead(led1) == HIGH ? "on" :</pre>
"off") + "'></div>";
  message += "<div class='circle " + String(digitalRead(led2) == HIGH ? "on" :</pre>
"off") + "'></div>";
 message += "<div class='circle " + String(digitalRead(led3) == HIGH ? "on" :</pre>
"off") + "'></div>";
 message += "<h2>Servo Control</h2>";
 message += "<input type='range' min='0' max='180' value='" + String(servoAngle)</pre>
+ "' id='servoSlider' onchange='updateServo(this.value)'>";
  message += "Angle: <span id='servoAngle'>" + String(servoAngle) + "</span>
degrees";
  message += "<script>";
```

```
message += "function updateServo(val) {";
  message += " var xhr = new XMLHttpRequest();";
  message += " xhr.open('GET', '/setServo?angle=' + val, true);";
  message += " xhr.send();";
  message += " document.getElementById('servoAngle').innerText = val;";
 message += "}";
  message += "</script>";
  message += "</body></html>";
  server.send(200, "text/html", message);
}
// Handler to set the servo angle
void handleSetServo() {
  if (server.hasArg("angle")) {
    servoAngle = server.arg("angle").toInt();
    myServo.write(servoAngle);
  server.send(200, "text/plain", "OK");
}
```

توضيحات كد مربوطه:

کتابخانه های مربوط به وای فای و وب سرور را برای ایجاد وب سرور به صورت AP را اضافه می کنیم، از ESP32 برای سروو موتور اضافه می کنیم، سپس تنظیمات شبکه و نیز ESP32 برای طرفی از کتابخانه مرتبط به ESP32 برای ESP32 ها و نیز ESP32 و نیز ESP32 می دهیم ، پس از آن پین هایی که برای ESP32 ها و نیز ESP32 و نیز ESP32 می ESP32 باشند را اضافه می کنیم و سپس پورت ESP32 برای ESP32 وب سرور انتخاب می کنیم.

در بخش ستاپ مقدار باد ریت ارسال داده های سریال را انتخاب می کنیم، تنظیمات پین ها برای LED ها و نیز SRF04 و نیز Servo Motor را انجام داده و دستور شرطی برای وضعیت AP قرار میدهیم و در غیر اینصورت اگر با موفقیت وب سرور تولید گردد، چند پیام برای اتصال موفق نشان می دهیم و سپس مسیرها و کنترل کننده ها (routes and handlers) را برای وب سرور تنظیم می کنیم.

در تابع حلقه کنترل سمت کلاینت را هر بار بروز رسانی میکنیم تا مشتری با رفرش کردن صفحه مقادیر جدید را بدست آورد. و پس از آن برای روشن کردن LED ها بدون رفرش دستورات آن را در حلقه نوشته ایم.

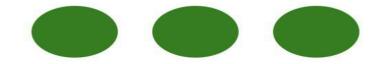
یک تابع برای خواندن دیتای SRF04 نیز داریم که با استفاده از ارسال پالس توسط trigpin مقادیر را از echo می گیرد و میخواند .

یک تابع دیگر برای هندلر است که مقادیر را در صفحه وب نشان دهد و به وب پیغام ارسال کند و از آن دریافت کند. با دستورات Html و CSS و Java Script صفحه وب را به صورت دلخواه ساخته و مقادیر را نشان می دهیم و در بخش هایی حالت های LED ها و مقدار فاصله را نشان می دهد و در بخش دیگر مقدار زاویه را برای تنظیم سروو می گیرد و در تابع آخر که برای سوو موتور است ارسال میکند وآن تابع طبق آن درجه می چرخد.

نتیجه پیاده سازی

SRF04 Sensor Data

Distance: 6 cm



Servo Control

Angle: 72 degrees