

# NODO TTN MAD V2.2



#### AGENDA

- 2.2.2? ¿Qué es el nodo TTN MAD v2.2?
- 2 La consola de TTN
- Programa en Arduino para el nodo TTN MAD v2.2
- Configuraciones del nodo
- Montaje y programación de la configuración básica
- 6 Integraciones



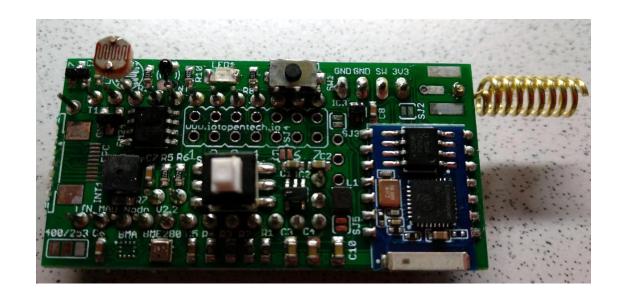
# ¿Qué es el nodo TTN MAD v2.2?

Es un nodo LoRaWAN diseñado con los siguientes requerimientos:

- Fácil de montar
- Económico (monetaria y energéticamente)
  - Ampliable
  - Muy flexible.



#### Nodo TTN MAD v2.2





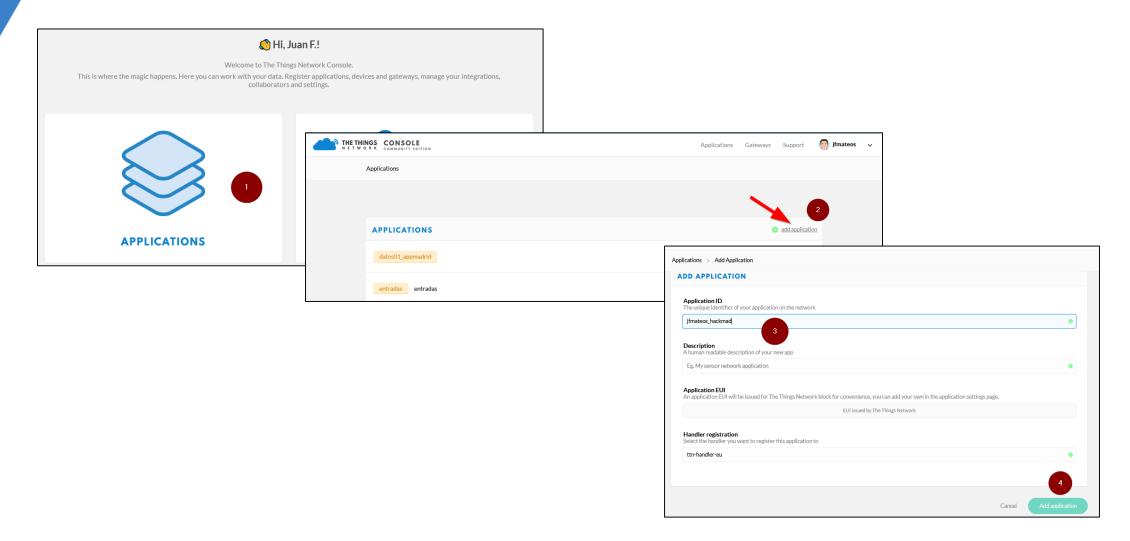


# La consola de The Things Network

Vamos a crear una aplicación nueva y, dentro de ella, un dispositivo que se una a la red por ABP.

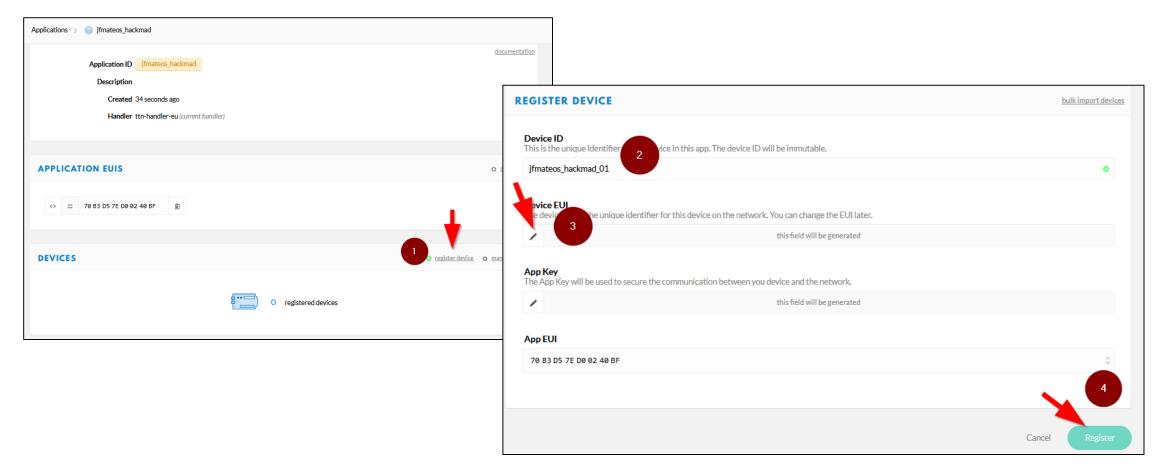


# Crear una aplicación



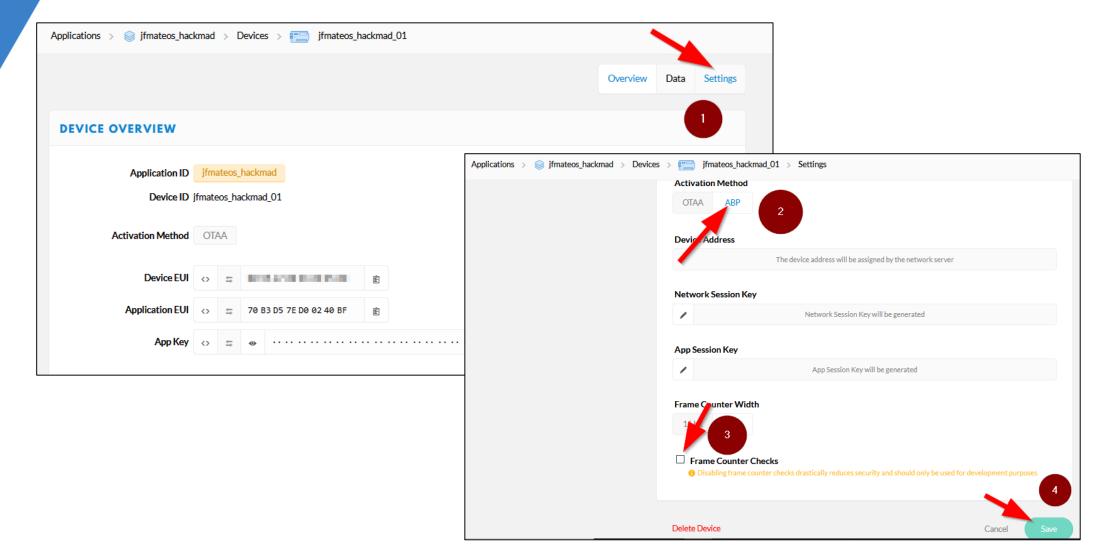


# Añadir un dispositivo



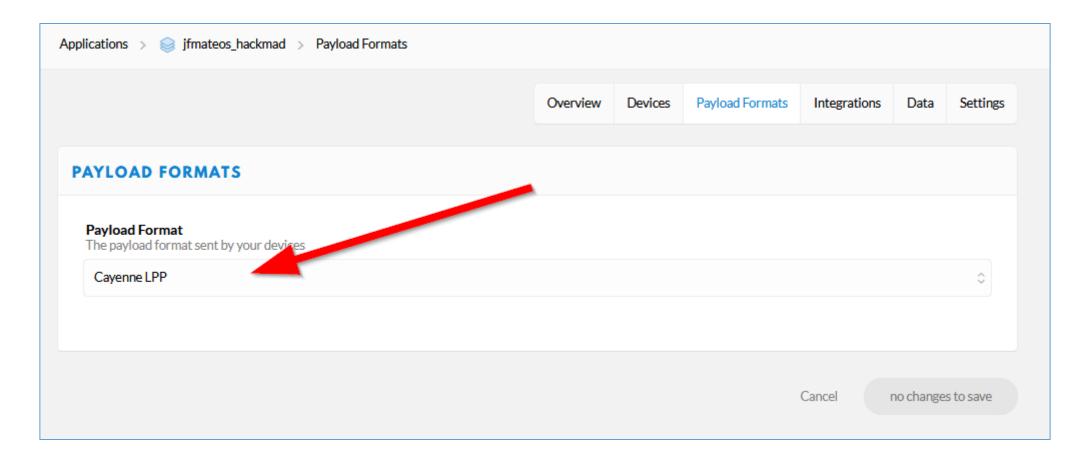


#### Configurar el dispositivo para activarse por ABP





#### Activar el formato de carga de pago Cayenne LPP





# Programa en Arduino para el nodo TTN MAD v2.2

Vamos a crear un programa que envíe un frame con la tensión de la batería cada 30 segundos.



#### Librerías de Arduino

Instalar las siguientes librerías en el IDE de Arduino:

- MCCI LoRaWAN LMIC Library by IBM, Matthis Kooijman, Terry Moore, ChaeHee Won, Frank Rose. Versión 2.3.2.
- Low-Power by Rocket Scream Electronics. Versión 1.6.0.
- CayenneLPP by Electronics Cats. Versión 1.0.1



#### Configurar la librería MCCI LoRaWAN LMIC Library

Para reducir al máximo los requisitos de memoria de la librería vamos a eliminar las funcionalidades que no necesitamos modificando el siguiente archivo:

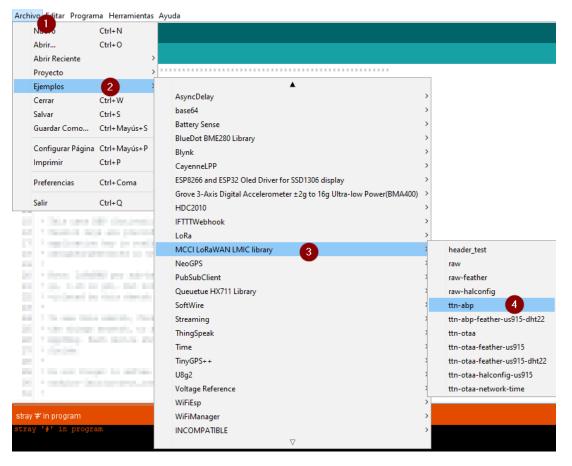
MCCI\_LoRaWAN\_LMIC\_library\project \_config\lmic\_project\_config.h

```
// project-specific definitions
#define CFG eu868 1
//#define CFG_us915 1
//#define CFG_au921 1//#define CFG_as923 1
// #define LMIC_COUNTRY_CODE
LMIC_COUNTRY_CODE_JP /* for as 923-JP */
//#define CFG in866 1
#define CFG sx1276 radio 1
//#define LMIC_USE_INTERRUPTS
#define DISABLE PING
#define DISABLE BEACONS
```



#### Punto de partida

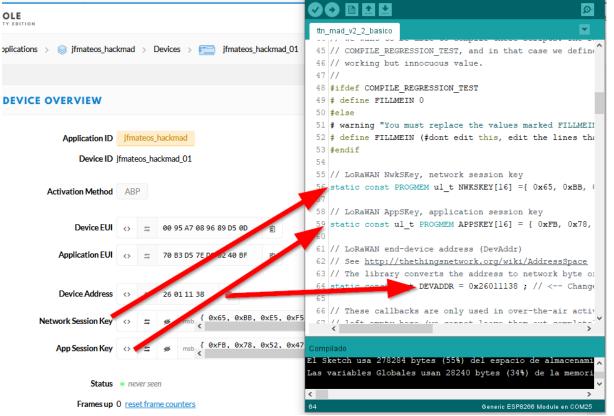
 Partimos del ejemplo ttn-abp de la librería MCCI LoRaWAN LMIC Library





#### Indicar las credenciales del nodo

 Copiamos el NwkSkey (msb), AppSkey (msb) y DevAddr (expresar en hexadecimal anteponiendo 0x) de la consola de TTN en los lugares correspondientes del código.





#### Modificar los pines que controlan el RFM95W

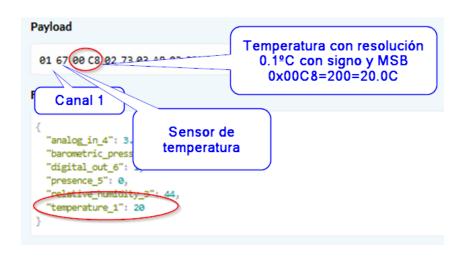
 Configurar la sección //Pin mapping como se indica

```
// Pin mapping
const Imic_pinmap Imic_pins = {
.nss = 10,
.rxtx = LMIC_UNUSED_PIN,
.rst = 9,
.dio = \{2, 7, LMIC\_UNUSED\_PIN\},\
```



#### Cayenne LPP: Tipos de datos

 Cada sensor/actuador tiene asociado un tipo de dato



Туре	IPSO	LPP	Hex	Data Size	Data Resolution per bit
Digital Input	3200	0	0	1	1
Digital Output	3201	1	1	1	1
Analog Input	3202	2	2	2	0.01 Signed
Analog Output	3203	3	3	2	0.01 Signed
Illuminance Sensor	3301	101	65	2	1 Lux Unsigned MSB
Presence Sensor	3302	102	66	1	1
Temperature Sensor	3303	103	67	2	0.1 °C Signed MSB
Humidity Sensor	3304	104	68	1	0.5 % Unsigned
Accelerometer	3313	113	71	6	0.001 G Signed MSB per axis
Barometer	3315	115	73	2	0.1 hPa Unsigned MSB
Gyrometer	3334	134	86	6	0.01 °/s Signed MSB per axis
GPS Location	3336	136	88	9	Latitude: 0.0001 ° Signed MSB Longitude: 0.0001 ° Signed MSB Altitude: 0.01 meter Signed MSB



#### Incluir las librerías lowpower y cayenne

```
37 #include < lmic.h>
38 #include <hal/hal.h>
39 #include (CDT b)
  finclude "LowPower.h"
41 #include < CayenneLPP.h>
 CayenneLPP lpp(4);
```



#### Insertar la función readVCC

```
long readVcc() {
ADMUX = BV(REFSO) | BV(MUX3) | BV(MUX2) |
_BV(MUX1);
delay(2);
ADCSRA |= BV(ADSC);
while (bit_is_set(ADCSRA, ADSC));
long result = ADCL;
result |= ADCH << 8;
result = 1126400L / result; // Back-calculate AVcc in mV
return result;
```

```
86 .rxtx = LMIC_UNUSED_PIN,
87 .rst = 9,
 88 .dio = {2, 7, LMIC UNUSED PIN},
89 };
 90 long readVcc() {
     ADMUX = BV(REFS0) \mid BV(MUX3) \mid BV(MUX2) \mid BV(MUX1);
     delay(2);
 93 ADCSRA |= BV(ADSC);
     while (bit is set(ADCSRA, ADSC));
 95
     long result = ADCL;
 97 result |= ADCH << 8;
     result = 1126400L / result; // Back-calculate AVcc in mV
     return result;
100 }
101 void onEvent (ev t ev) {
102
       Serial.print(os getTime());
       Serial.print(": ");
103
```



#### Modificar el código de la función do\_send

```
181 }
182
183 void do send(osjob t* j){
       // Check if there is not a current TX/RX job running
184
185
       if (LMIC.opmode & OP TXRXPEND) {
186
            Serial.println(F("OP TXRXPEND, not sending"));
187
       } else {
            // Frepare upstream data transmission at the next possible time.
188
189
            lpp.reset();
190
            lpp.addAnalogInput(1, readVcc() / 1000.F);
191
            //LMIC setTxData2(1, mydata, sizeof(mydata)-1, 0);
192
            LMIC setTxData2(1, lpp.getBuffer(), lpp.getSize(), 0);
193
            Serial.println(F("Packet queued"));
194
195
        // Next TX is scheduled after TX COMPLETE
196 }
197
198 void setup() {
```



#### Modificar el código del estado EV\_TXCOMPLETE

```
137
        case EV TXCOMPLETE:
138
          Serial.println(F("EV TXCOMPLETE (includes waiting for RX windows)"));
139
         if (LMIC.txrxFlags & TXRX ACK)
            Serial.println(F("Received ack"));
140
141
         if (LMIC.dataLen) {
142
            Serial.println(F("Received "));
143
            Serial.println(LMIC.dataLen);
144
            Serial.println(F(" bytes of payload"));
145
146
          // Schedule next transmission
147
          //os setTimedCallback(&sendjob, os getTime()+sec2osticks(TX INTERVAL), do send);
148
          Serial.println("Me voy a echar una siestecita");
149
          delay(1000); // Para que tenrminen de imprimirse los mensajes en el terminal
150
          for (byte contador = 0; contador < 3; contador++) {</pre>
151
            LowPower.powerDown (SLEEP 8S, ADC OFF, BOD OFF);
152
153
          os setCallback (&sendjob, do send);
154
          break;
155
        case EV LOST TSYNC:
```



# ¿Configuraciones del nodo?

Configuración Básica

El nodo carece de sensores, pero puede utilizarse para enviar paquetes o mapear coberturas con ttnmapper.



#### Configuraciones opcionales

Extensión Hall

Consiste en un sensor de efecto hall que sirve para detectar la apertura de puertas o ventanas.

Extensión auxiliar I2C

Permite utilizar sensores basados en la tecnología I2C, como el BME280.

Extensión auxiliar booster

Permite regular la tensión de funcionamiento a 3.3V desde cualquier fuente de al menos 1.2V (por ejemplo, una sola batería AA).

Extensión auxiliar puerto de ampliación

Consiste en un conector FPC que expone varios de los pines del nodo para que puedan añadirse otros sensores/actuadores (GPS, HDC2080...)



#### Configuraciones opcionales

Permite configurar el nodo a través de una página web y, potencialmente, podría utilizarse en tareas de geolocalización basadas en la

ubicación de los puntos de acceso WiFi.

Extensión LDR Consiste en un sensor de luminosidad básico.

Extensión NTC Consiste en un sensor de temperatura básico.

Extensión LED Consiste en un LED que podemos controlar

desde Internet.

Extensión Buzzer

Consiste en un buzzer de frecuencia fija que

podemos controlar desde Internet.



#### Configuraciones opcionales

xtensión memoria ferromagnética

Permite almacenar datos de forma permanente, aunque el nodo pierda la alimentación eléctrica.

Extensión BME280

Consiste en un sensor de temperatura, presión

y humedad.

Extensión BMA253/BMA400

Consiste en un acelerómetro de 3 ejes, con el que podemos detectar la orientación del nodo,

impactos, contar pasos...

Extensión PIR

El PIR es un sensor de presencia.

Extensión GPS

Permite añadir un GPS + Mangnetómetro



# Montaje de la configuración básica

PCB

Arduino Pro mini 3v3 8MHz

RFM95W + antena helicoidal

Header 4 pines con tornillos

Pulsado On/Off

Portabaterías doble AAA



#### **SEGURIDAD Y SOLDADURA**



#### Riesgos

#### Químicos

- Plomo nunca más
- Rosin (Colofonía) ¡Ojo con asmáticos!

#### Térmicos

 Quemarse (poca importancia salvo que afecte a los ojos)

#### • Eléctricos

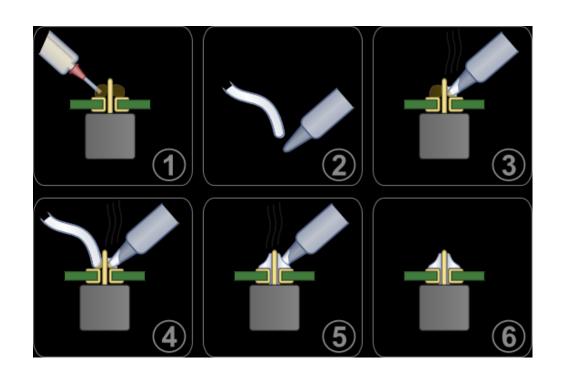
- Quemar el cable del soldador → Salta el magnetotérmico y susto
- No usar pulseras anti-estáticas  $\rightarrow$  Estorban

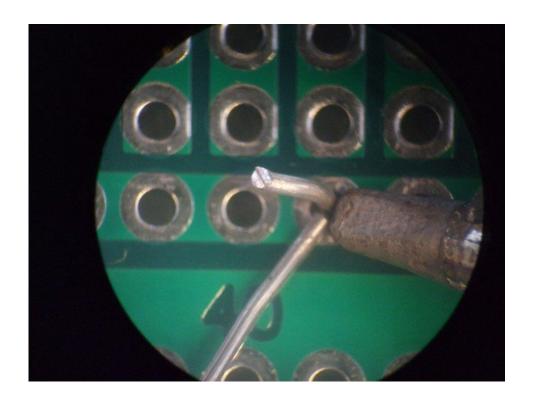
#### Mecánicos

 Punta del soldador → Pinchar al compañero



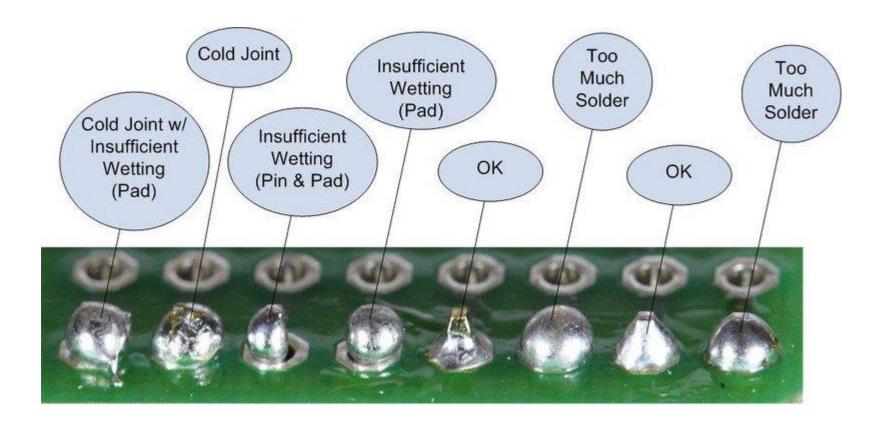
# ¿CÓMO SOLDAR?





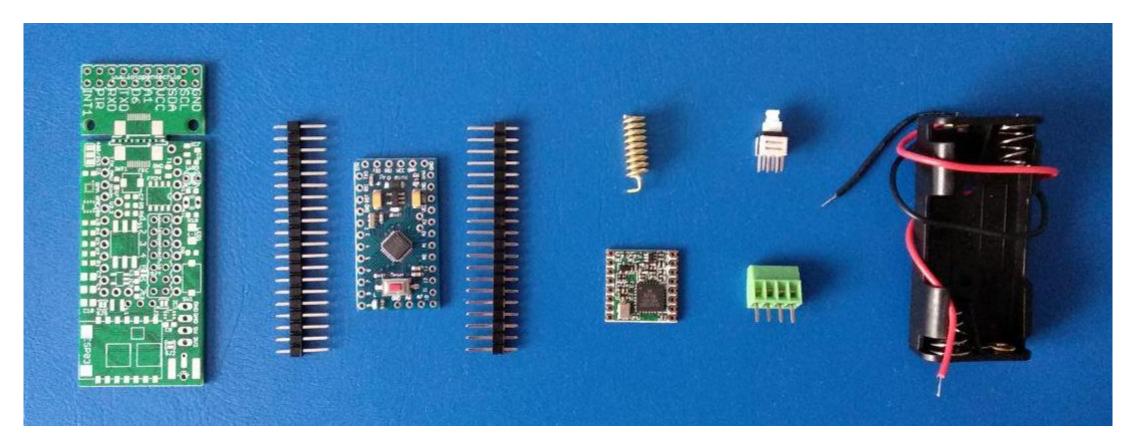


#### **SOLDADURA CORRECTA**





# Componentes de la configuración básica





#### 1. Decidir si separar o no la zona auxiliar del PCB

La zona auxiliar está pensada para facilitar el prototipado de otras ampliaciones, como la de GPS, bien sin separar del PCB principal o bien separándola (la conexión se realiza en este caso mediante un cable plano y conectores FPC).

Si no se va a utilizar conviene separarla ahora; hacerlo después de soldar los componentes podría dañar alguna soldadura.

Para separarla, se recomienda repasar cuidadosamente la línea de mouse bites con un cutter y flexionar.





#### 2. Solar los pines del Arduino Pro Mini

#### Deben soldarse:

- Las 2 tiras de pines de los lados largos del Arduino
- Los pines A4 y A5
- Los pines A6 y A7
- El pin DTR.

Obsérvese que las tiras de pines se introducen por la sección más corta de los pines y desde la cara posterior del Arduino Pro Mini.

Se recomienda plantear el Arduino sobre el PCB del nodo para que los pines no queden inclinados.



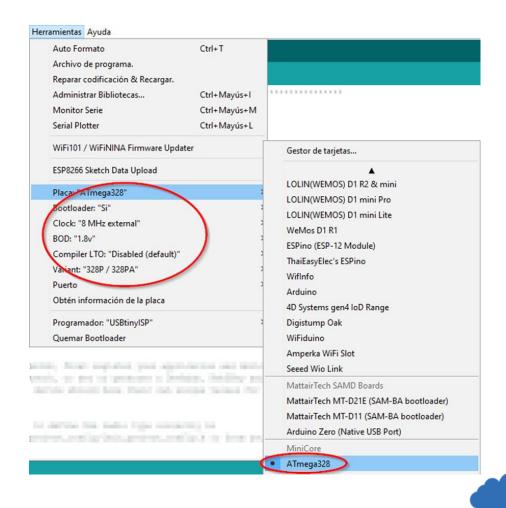


#### 3. Sustituir el bootloader por el de MiniCore (opcional)

Sustituir el bootloader del Arduino Pro Mini por la versión de MiniCore (<a href="https://github.com/MCUdude/MiniCore">https://github.com/MCUdude/MiniCore</a>) usando un programador (por ejemplo, el USBtinyISP). Para conectar el programador al Arduino se usarán los siguientes pines:

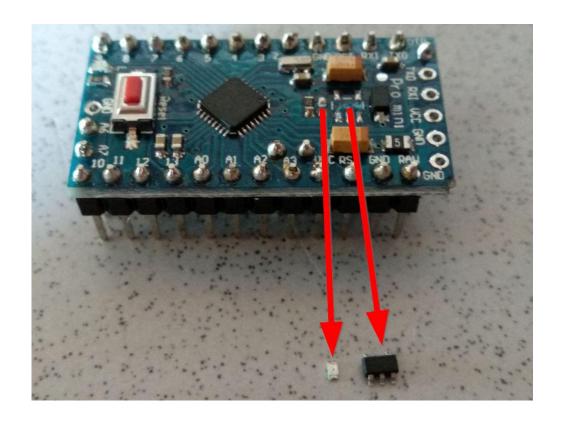
- VCC
- GND
- RST
- 11: MOSI
- 12: MISO
- 13: SCK





#### 4. Eliminar el conversor y el LED (opcional)

Eliminar el conversor de tensión y el LED de alimentación del Arduino Pro Mini; la eliminación de estos 2 componentes persigue reducir el consumo al mínimo.

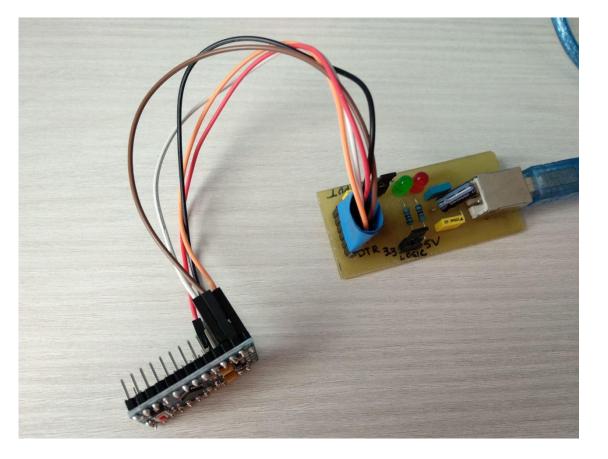




# 5. Programar el Arduino Pro Mini

Cargar el programa en el Arduino Pro Mini

usando un conversor USB → Serial





#### 6. Soldar el RFM95W y la antena al PCB

Prestar atención a la orientación del RFM95W.

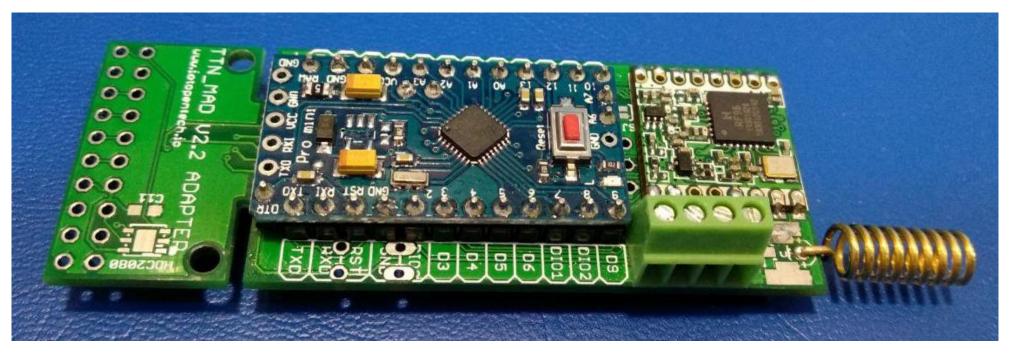
Se recomienda fijar "provisionalmente" uno de los pines castelados mientras se sujeta el módulo con un dedo para que no se mueva, y luego soldar el resto de pines.





#### 7. Soldar el Arduino y el header de 4 pines

Prestar atención a la orientación del header de 4 pines.

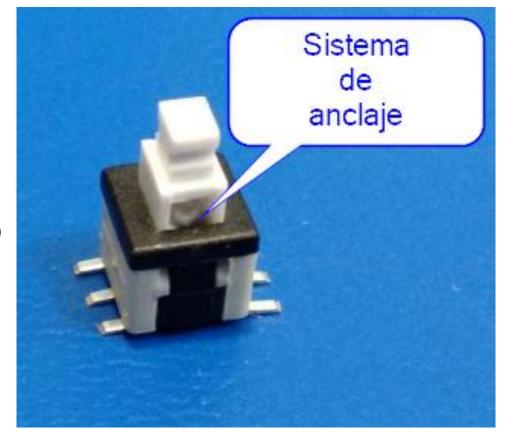




#### 8. Preparación del pulsador On/Off

Doblar las patillas del pulsador On/Off y recortarlas para que queden con una longitud de unos 2 mm.

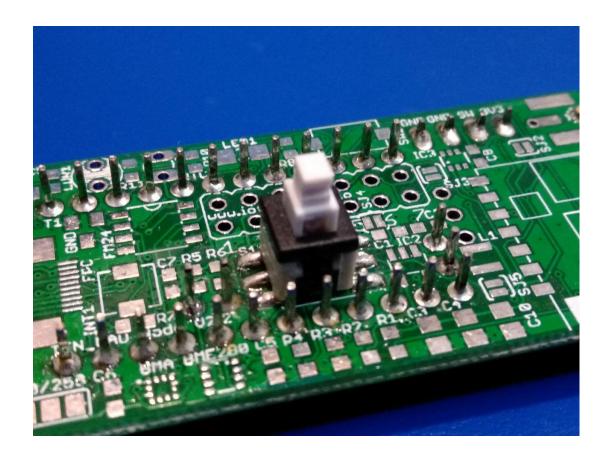
Obsevar que en uno de los lados del vástago del pulsador es visible el sistema de anclaje.





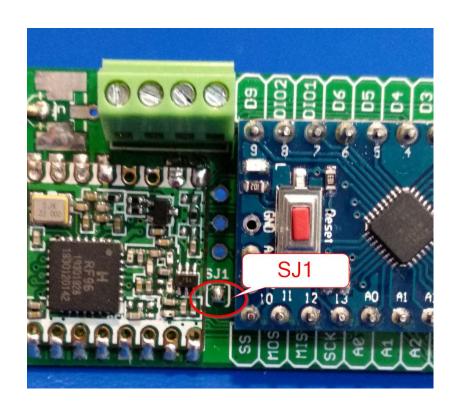
# 9. Soldar pulsador On/Off

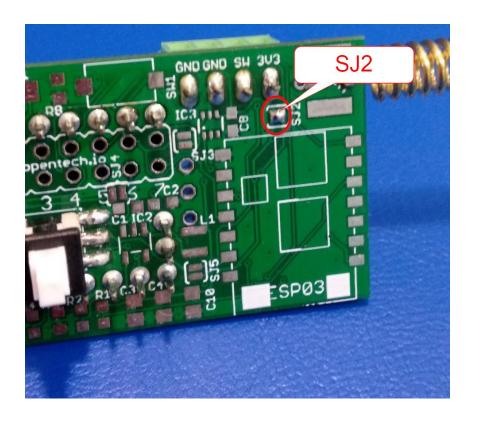
Soldar el pulsador dejando el sistema de anclaje orientado hacia el borde más próximo del PCB.





# 10. Cerrar con estaño los jumpers SJ1 y SJ2

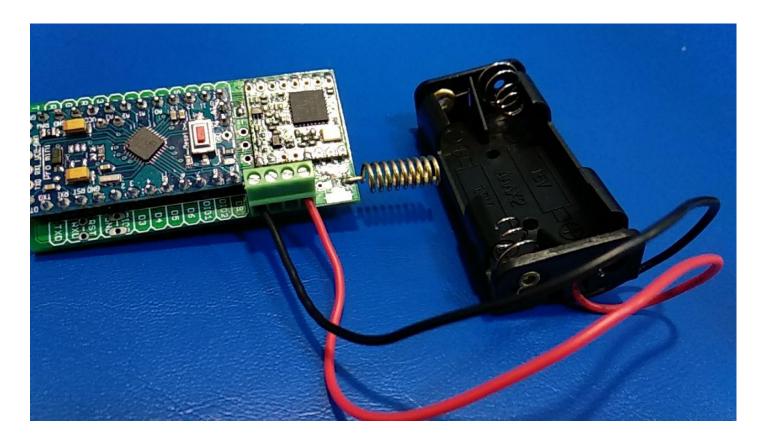






#### 11. Fijar con los tornillos los cables del portabaterías

Prestar atención a la polaridad.



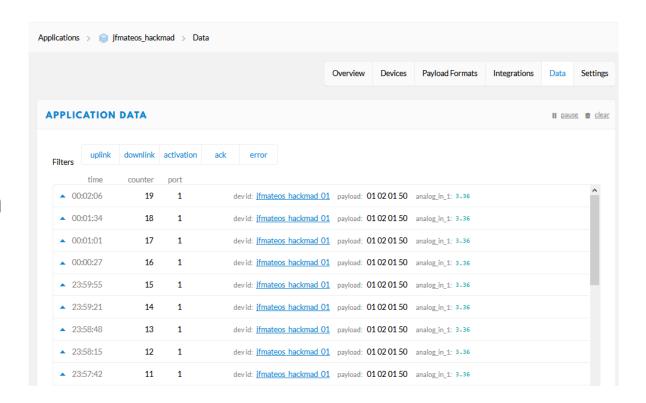


#### 12. Puesta en funcionamiento

Insertar las baterías.

Pulsar el botón de encencido.

Los frames empezarán a aparecer en la consola de The Things Network.





# Integraciones

MyDevices

ttnmapper

IFTTT

NodeRED





# YOU ARE THE NETWORK LET'S BUILD THIS THING TOGETHER!

