# SAE 13-IOT ESP32

M LEE

Réalisé par :Irsa AHMAD

•

Etudiante ne BUT1 RT Groupe 2

# Table des matières

1	INST	TALLATION ET PARAMETRAGE	3
1	l.1	INSTALLATION ET PARAMETRAGE DU LOGICIEL ARDUINO IDE	3
Fig	ure 1 :	: Le logiciel ARDUINO IDE	3
1	1.2	INSTALLATION DE LA CARTE ESP32 et CONNEXION AU HOTSPOT	3
Fig	ure 2 :	: Le lien dans le logiciel ARDUINO IDE	4
<u>2</u>	La C	Onception et la REALISATION DES PROGRAMMESErreur ! Signet non défin	i.
3	LE F	ONCTIONNEMENT D'UN MICROPROCESSEUR	4
3	3.1	BANC DE REGISTRE	4
Fig	ure 3 :	: Le programme de banc de registre	4
ŝ	3.2	Unité Arithmétique et Logique - ALU4	5
Fig	ure 4 :	: Le programme de ALU4	5
3	3.3	L'ACCUMULATEUR – ACC	5
Fig	ure 5 :	: Le programme de l'accumulateur DFF0	5
ŝ	3.4	MULTIPLEXEUR 2 VERS 1 – MUX21	6
Fig	ure 6 :	: Le programme du multiplexeur 2 vers 1	6
3	3.5	La COMPILATION et le TELEVERSEMENT	6
4	APP	LICATION DANS LE CONTEXTE DE L'IOT	7
4	1.1	REALISATION DE L'INSTRUCTION 7+3-6 SUR LE MICROPROCESSEUR	7
Fig	ure 8 :	: Ecriture sur ACC et initialisation à 7	7
Fig	ure 7 :	: Initialisation à 7	7

# **INTRODUCTION:**

Dans ce monde interconnecté d'aujourd'hui, le domaine de l'Internet des Objets (Internet Of Things) est en constante évolution/une révolution technologique. Offrant des possibilités innovantes pour la connectivité, la communication entre les dispositifs électroniques, ce système d'IOT permet de collecter et partager des données par un réseau que ce soit pour commandes des LEDs à distance depuis un smartphone ou encore afin de surveiller les maisons, les entreprises ou les zones publiques à distance. Au cœur de cette révolution se trouve la carte ESP32, un microcontrôleur polyvalent qui joue un rôle essentiel dans le monde de l'électronique.

Notre projet de la SAE13- IOT ESP32, a pour objectif de réaliser un microprocesseur 4\_bits composé d'un banc de registre, un ALU4, un registre accumulateur ACC et un multiplexeur 2 vers 1. Ce compte rendu, sera l'occasion de démontrer l'utilisation de la carte ESP32 pour créer un système afin de commander des LEDs à distance depuis un ordinateur connecté via hotspot.

Pour cela, nous allons expliquer notre processus de réalisation des composants fondamentaux dans le domaine informatique, les microprocesseurs à 4-Bit, capables d'effectuer des opérations logiques et arithmétiques sur des données binaires. Pour cela, en premier temps nous allons compléter les codes (la partie programmation) puis réaliserons des instructions ; additions, soustractions, le stockage des nombres, sur notre carte ESP32 depuis l'ordinateur connecté au hotspot avec la carte et nous verrons tout cela grâce à des captures d'écrans de moniteur série, de notre écran et de la carte tout en expliquant le fonctionnement de microprocesseur.

# 1 INSTALLATION ET PARAMETRAGE

Afin de réaliser le microprocesseur, nous devons tout d'abord installer le logiciel « Arduino IDE » et « ESP32 DEV module ».

# 1.1 INSTALLATION ET PARAMETRAGE DU LOGICIEL ARDUINO IDE

Nous téléchargeons la dernière version d'Arduino IDE adaptée à mon système d'exploitation Windows, depuis le « Microsoft store ».

Une fois le logiciel lancé nous connectons notre carte Arduino à notre ordinateur à l'aide d'un câble USB.

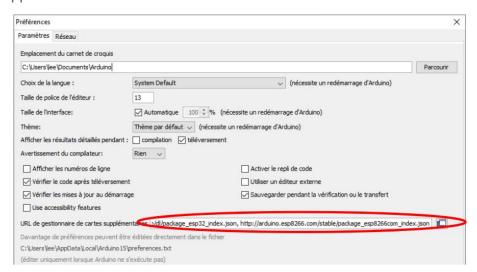


Figure 1 : Le logiciel ARDUINO IDE

# 1.2 INSTALLATION DE LA CARTE ESP32 et CONNEXION AU HOTSPOT

Nous installons ensuite le type de carte que nous devons utiliser « ESP32 DEV Module ». Voici les étapes d'installation suivis :

- Aller dans Files > Preferences
- Entrer https://dl.espressif.com/dl/package\_esp32\_index.json dans le "URL de gestionnaire de cartes supplémentaires"



- Aller dans Outils > Type de cartes > Gestionnaire de cartes
- Taper "ESP32" et installer "ESP32 by Espressif Systems"
- Aller dans Outils > Type de cartes > ESP32 Arduino
- Choisir « ESP32 Dev Module »
- Pour la programmation, aller dans Outils > Programmateur
- Choisir le programmer "AVR ISP" (si le logiciel le propose).

Nous configurons ensuite les paramètres réseau pour la connexion au hotspot.

# 2 LE FONCTIONNEMENT D'UN MICROPROCESSEUR

Afin de comprendre le fonctionnement d'un microprocesseur, il faut connaitre son architecture. Notre microprocesseur comprend un ensemble de registres une unité arithmétique et logique 4 bits (ALU4), un registres accumulateur (ACC) et un multiplexeur 2 vers 1.

# 2.1 BANC DE REGISTRE

La composante essentielle d'un microprocesseur réside dans son banc de registres, qui

fournit un espace de stockage temporaire pour les données en cours de traitement et a l'adresse (addr) et écriture (WR) comme signaux de contrôle. Ces registres agissent comme des emplacements mémoire temporaires et permettent de transférer des informations au sein du microprocesseur.

Le figure 3 permet de visualiser le programme permettant le fonctionnement du banc de registre.

```
Output4 Register_bank(bool I[], bool Adr[], bool Clk, bool Wr)
```

Figure 3 : Le programme de banc de registre

# 2.2 Unité Arithmétique et Logique - ALU4

L'Unité Arithmétique et Logique 4 bits (ALU4) est le composant opérationnel d'un microprocesseur. Cette unité est responsable de l'exécution des opérations arithmétiques et logiques nécessaires au traitement des données. Cette dernière assure les opérations cruciales sur les bits tel que l'addition (add : op= 0) et la soustraction (sub:op=1) et fournit par ailleurs la capacité de réaliser des calculs complexes.

Le figure 4 permet de visualiser le programme permettant le fonctionnement d'ALU4.

```
struct Output4 ALU_4(bool A[], bool B[], bool op)
{
    bool C, Bo;
    ADD_SUB ADD4, SUB4;
    Output4 ALU4;
    SUB4 = Sub_4(A, B);
    ADD = Add_4(A, B);
    ALU4 = MUX21(op, ADD4.S, SUB4.D);
    return ALU4;
}
```

Figure 4 : Le programme de ALU4

### 2.3 L'ACCUMULATEUR – ACC

L'accumulateur se distingue de ALU4 et du banc du registre, étant élément central dans le traitement des données. Ce dernier est un réservoir principal de stockage pour les résultats intermédiaires des opérations effectués par l'ALU4. L'accumulateur agit comme le point central du flux de traitement et maintient les données cruciales tout au long de l'exécution des instructions.

Figure 5 : Le programme de l'accumulateur DFF0

La coordination entre le banc de registres, l'ALU4 et l'accumulateur est cruciale pour garantir la manipulation appropriée des données et le transfert des résultats vers les étapes ultérieures.

.

# 2.4 MULTIPLEXEUR 2 VERS 1 – MUX21

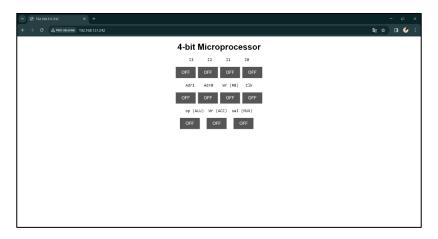
Le multiplexeur 2 vers 1 est installé dans les microprocesseurs afin d'optimiser l'efficacité du microprocesseur et apporte une contribution significative. MUX 21, en fonction des signaux de contrôle, sélectionne entre deux sources d'entrée et dirige les données vers les destinations appropriées ce qui permet d'avoir une architecture fonctionnelle permettant au microprocesseur d'exécuter les instructions avec précision et efficacité.

```
struct OutputA MUX21(bool sel, bool i0[], bool i1[])
{
   OutputA MUX 21;
   MUX 21.0[0] = (sel & i1[0]) | (!sel & i0[0]);
   MUX 21.0[1] = (sel & i1[1]) | (!sel & i0[1]);
   MUX 21.0[2] = (sel & i1[2]) | (!sel & i0[2]);
   MUX 21.0[3] = (sel & i1[3]) | (!sel & i0[3]);
   return MUX 21;
}
```

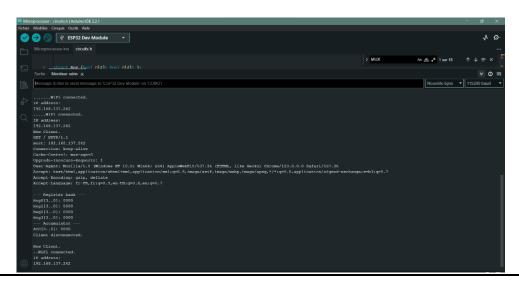
Figure 6 : Le programme du multiplexeur 2 vers 1

### 2.5 La COMPILATION et le TELEVERSEMENT

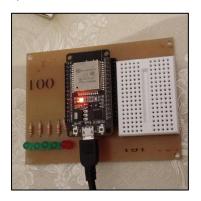
Voici l'écran de l'ordinateur connecté avec la carte, du moniteur série et des LEDs après la compilation et le téléversement du programme :



Voici l'aperçu du moniteur série après la compilation et le téléversement du programme :



Voici l'aperçu des LEDs après la compilation et le téléversement du programme :



# 3 APPLICATION DANS LE CONTEXTE DE L'IOT

Focalisons maintenant vers l'application pratique de notre microprocesseur 4 bits, conçue avec la carte ESP32. Nous allons commander à distance des LEDs de notre carte depuis notre ordinateur connecté via hotspot, offrant une perspective tangible sur la pertinence et la puissance de notre microprocesseur dans des scénarios réels d'interconnectivité, contribuant à l'évolution constante du domaine de l'Internet des Objets.

### 3.1 REALISATION DE L'INSTRUCTION 7+3-6 SUR LE MICROPROCESSEUR

Le fonctionnement du microprocesseur est séquentiel, (comme vu dans le module R106), et régi par des signaux de contrôle qui guident son comportement en fonction des instructions données. Il faut donc procéder par étapes afin de réaliser ces instructions.

Nous initialisons tout d'abord al valeur 7 dans l'accumulateur et *pour cela mettons 10,* I1 et I2 à 1 (1+2+4=7) et Wr (ACC) à 1 afin de copier 7 à l'adresse 0 :

```
--- Register bank ---
Reg0[3..0]: 0000
Reg1[3..0]: 0000
Reg2[3..0]: 0000
Reg3[3..0]: 0000
--- Accumulator ---
ACC[3..0]: 0111
```

Figure 7 : Initialisation à 7

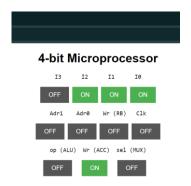
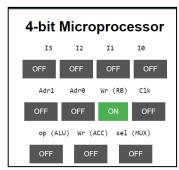


Figure 8 : Ecriture sur ACC et initialisation à 7

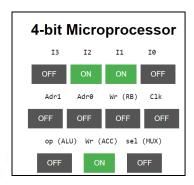
Nous mettons ensuite WR(ACC) à 0 pour une lecture et Wr (RB) à 1 pour une écriture et les bits d'adresse à 0 afin de stocker la valeur 7 à l'adresse 0 :



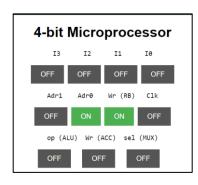
```
--- Register bank ---
Reg0[3..0]: 0111
Reg1[3..0]: 0000
Reg2[3..0]: 0000
Reg3[3..0]: 0000
--- Accumulator ---
ACC[3..0]:0111
```

Nous stockant maintenant la valeur 6 (0110) dans l'accumulateur et pour cela mettons I1 et I2 à 1 (2+4=6) et Wr (ACC) à 1 afin de copier 6 à l'adresse 1

```
Reg0[3..0]: 0111
Reg1[3..0]: 0000
Reg2[3..0]: 0000
Reg3[3..0]: 0000
--- Accumulator ---
ACC[3..0]: 0110
Client disconnected.
```

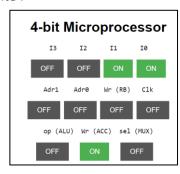


Vérification en mettant le addr0 et le WR(RB) :



```
Reg0[3..0]: 0111
Reg1[3..0]: 0110
Reg2[3..0]: 0000
Reg3[3..0]: 0000
--- Accumulator ---
ACC[3..0]: 0110
Client disconnected.
```

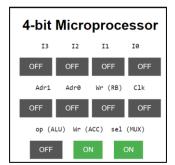
• Initialisons l'accumulateur à 3 (1+2, I0 et I1 = 1) et Wr acc à 1, afin de réaliser l'addition par la suite :



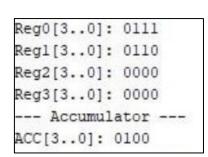
```
Reg0[3..0]: 0111
Reg1[3..0]: 0110
Reg2[3..0]: 0000
Reg3[3..0]: 0000
--- Accumulator ---
ACC[3..0]: 0011
Client disconnected.
```

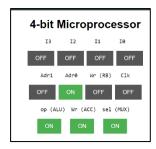
• Réalisons maintenant l'instruction 7+3, et pour cela on met op à 0 pour une addition, sel à 1 pour effectuer une opération et nous obtenons bien 10 (1010) :

```
Reg0[3..0]: 0111
Reg1[3..0]: 0110
Reg2[3..0]: 0000
Reg3[3..0]: 0000
--- Accumulator ---
ACC[3..0]: 1010
Client disconnected.
```



Réalisons maintenant notre opération 7+3-6 pour lequel nous mettons op à 1 pour indiquer une soustraction, sel à 1 pour effectuer une opération. Le résultat obtenu est 4 (0100) comme attendu :





# **CONCLUSION:**

Ce compte rendu nous a permit d'illustrer de manière détaillée le processus de conception et de mise en œuvre d'un microprocesseur 4 bits sur la carte ESP32 en illustrant les différentes l'installation et paramétrages nécessaires puis en mettant en avant différents programmes réalisés ainsi que l'architecture d'un microprocesseur. Ces étapes ont été également illustrés grâce à des captures d'écrans offrant une compréhension approfondie du fonctionnement du microprocesseur. Les implications étendent au-delà des simples réalisations techniques mais cette expérience a enrichi nos compétences pratiques, et nous a permis de voir l'importance des cartes ESP32 et cette technologie dans le monde d'aujourd'hui.

# **ANNEXE:**

### MUX 21:

```
struct Output4 MUX21(bool sel, bool i0[], bool i1[])
{
   Output4 MUX_21;
   MUX_21.0[0] = (sel & i1[0]) | (!sel & i0[0]);
   MUX_21.0[1] = (sel & i1[1]) | (!sel & i0[1]);
   MUX_21.0[2] = (sel & i1[2]) | (!sel & i0[2]);
   MUX_21.0[3] = (sel & i1[3]) | (!sel & i0[3]);
   return MUX_21;
}
```

MUX 41:

```
struct Output4 MUX41(bool s[], bool i0[], bool i1[], bool i2[], bool i3[])
{
    Output4 MUX_41;
    MUX_41.0[0] = (i0[0] & !s[1] & !s[0]) | (i1[0] & !s[1] & s[0]) | (i2[0] & s[1] & !s[0]) | (i3[0] & s[1] & s[0]);
    MUX_41.0[1] = (i0[1] & !s[1] & !s[0]) | (i1[1] & !s[1] & s[0]) | (i2[1] & s[1] & !s[0]) | (i3[1] & s[1] & s[0]);
    MUX_41.0[2] = (i0[2] & !s[1] & !s[0]) | (i1[2] & !s[1] & s[0]) | (i2[2] & s[1] & !s[0]) | (i3[2] & s[1] & s[0]);
    MUX_41.0[3] = (i0[3] & !s[1] & !s[0]) | (i1[3] & !s[1] & s[0]) | (i2[3] & s[1] & !s[0]) | (i3[3] & s[1] & s[0]);
    return MUX_41;
}
```

Full adder:

Full Substractor:

ADD4:

•

SUB4

```
struct ADD_SUB Sub_4 (bool A[], bool B[])
{
    bool Borrow = 0;
    ADD_SUB SUB4;
    SUB4.D[0] = Full_Subtractor(A[0], B[0], Borrow);
    SUB4.D[1] = Full_Subtractor(A[1], B[1], Borrow);
    SUB4.D[2] = Full_Subtractor(A[2], B[2], Borrow);
    SUB4.D[3] = Full_Subtractor(A[3], B[3], Borrow);
    SUB4.Bo = Borrow;
    return SUB4;
}
```

ALU4:

•

### 2:4 Decoder:

```
//// 2:4 Decoder ////////////////////
struct Output4 DECOD24(bool Adr[])
{
    Output4 dec;
    dec.0[0] = (!Adr[1] & !Adr[0]);
    dec.0[1] = (!Adr[1] & Adr[0]);
    dec.0[2] = ( Adr[1] & !Adr[0]);
    dec.0[3] = ( Adr[1] & Adr[0]);
    return dec;
}
```

Register0 DFF:

.

### Register 1 DFF:

### Register 2 DFF:

```
eg2_DFF0 (bool D, bool Clk, bool Wr)
     bool Qb;
                                                                                 bool Qb;
    Clk = Clk ^ (Clk & !Wr);

Qb = !( Reg2.Q[0] & !(!D & Clk));

Reg2.Q[0] = !(Qb & !(D & Clk));
                                                                                 Clk = Clk ^ (Clk & !Wr);
                                                                                 Qb = !( Reg2.Q[2] & !(!D & clk));
Reg2.Q[2] = !(Qb & !(D & clk));
    return Reg2.Q[0];
                                                                                 return Reg2.Q[2];
bool Reg2_DFF1 (bool D, bool Clk, bool Wr)
                                                                              ool Reg2_DFF3 (bool D, bool Clk, bool Wr)
    bool Qb;
                                                                                 bool Qb;
    Clk = Clk ^ (Clk & !Wr);
                                                                                 Clk = Clk ^ (Clk & !Wr);
    Qb = !( Reg2.Q[1] & !(!D & Clk));
Reg2.Q[1] = !(Qb & !(D & Clk));
return Reg2.Q[1];
                                                                                 Qb = !( Reg2.Q[3] & !(!D & Clk));
Reg2.Q[3] = !(Qb & !(D & Clk));
                                                                                 return Reg2.Q[3];
```

# Register 3 DFF:

```
bool Reg3_DFF0 (bool D, bool Clk, bool Wr)

{
    bool Qb;
        Clk = Clk ^ (Clk & lWr);
        Qb = !( Reg3.Q[0] & !(lD & Clk));
        Reg3_O[0] = !(lD & Clk);
        return Reg3.Q[0] & !(lD & Clk));
        return Reg3.Q[0] & !(lD & Clk));

}

bool Reg3_DFF1 (bool D, bool Clk, bool Wr)

{
    bool Qb;
        Clk = Clk ^ (Clk & lWr);
        Qb = !( Reg3.Q[2] & !(lD & Clk));
        return Reg3.Q[2];
    }

bool Reg3_DFF3 (bool D, bool Clk, bool Wr)

{
    bool Qb;
        Clk = Clk ^ (Clk & lWr);
        Qb = !( Reg3.Q[1] & !(lD & Clk));
        Reg3_O[1] & !(lD & Clk));
        Reg3_O[1] = !(Qb & !(D & Clk));
        return Reg3.Q[3] & !(D & Clk));
        return Reg3.Q[3] = !(Qb & !(D & Clk));
        return Reg3.Q[3] = !(Qb & !(D & Clk));
        return Reg3.Q[3] = !(Db & Clk));

}
```

# Register 0 et 1:

### Register 2 et 3:

```
struct Reg Register2 (bool I[], bool clk, bool Wr)

{
    Reg2.0[0] = Reg2_DFF0(I[0], clk, Wr);
    Reg2.0[1] = Reg2_DFF1(I[1], clk, Wr);
    Reg2.0[2] = Reg2_DFF2(I[2], clk, Wr);
    Reg2.0[3] = Reg2_DFF3(I[3], clk, Wr);
    return Reg2;

}

struct Reg Register3 (bool I[], bool clk, bool Wr)

{
    Reg3.0[0] = Reg3_DFF0(I[0], clk, Wr);
    Reg3.0[1] = Reg3_DFF1(I[1], clk, Wr);
    Reg3.0[2] = Reg3_DFF2(I[2], clk, Wr);
    Reg3.0[3] = Reg3_DFF3(I[3], clk, Wr);
    return Reg3;
}
```

Register bank:

```
struct Output4 Register_bank(bool I[], bool Adr[], bool Clk, bool Wr)

{
    bool Wr_reg[4];
    Output4 DEC24;

    DEC24 = DEC0D24(Adr);

    Wr_reg[0] = DEC24.0[0] & Wr;
    Wr_reg[1] = DEC24.0[1] & Wr;
    Wr_reg[2] = DEC24.0[2] & Wr;
    Wr_reg[3] = DEC24.0[3] & Wr;

    Reg0 = Register0(I, Clk, Wr_reg[0]);
    Reg1 = Register1(I, Clk, Wr_reg[1]);
    Reg2 = Register2(I, Clk, Wr_reg[2]);
    Reg3 = Register3(I, Clk, Wr_reg[3]);

    RB = MUX41(Adr, Reg0.0, Reg1.0, Reg2.0, Reg3.0);
    return RB;
}
```

### Accumulator DFF 0 et 1/

### Accumulator DFF 2 et 3:

### Accumulateur: