



#### LYCÉE RENÉ GOSCINNY 500 ROUTE DES CROVES - 06340 DRAP

BACCALAURÉAT
SCIENCES ET TECHNOLOGIES DE L'INDUSTRIE
ET DU DÉVELOPPEMENT DURABLE

SPÉCIALITÉ SYSTÈMES D'INFORMATION ET NUMÉRIQUE

PROJET:

# Stores et Lumières Électriques Gérés Par Informatique

RÉFÉRENCE: S-*AG*-U-05

CANDIDAT

Alexandre MICHEL

MEMBRES DE L'ÉQUIPE PROJET

Baptiste BELONNE

José SRIFI
Valentin MINIÈRE

**2018** 

# Sommaire

I	I – Partie Générale	4
	A – Présentation du projet	4
	B- Cahier des Charges	
	C – Documents usuels	6
	1 – Diagramme de Gantt	ε
	2 – Diagrammes de Cas D'utilisation	7
	3 - Diagramme de séquence	8
	4 - Diagramme des exigences,	S
	D – Matériel utilisé	10
	1 – Carte Raspberry Pi 3	10
	2 – Carte Arduino Ethernet	10
	3 – Shield Arduino Carte Moteur	10
	4 – Shield Arduino Carte Relais	10
	5 – Shield Arduino Carte Prototype	11
	6 – Bandeau LED RGB	11
	7 – Luxmètre	11
	8 – Anémomètre	11
	9 – Store	11
	E – Logiciels utilisés	12
	1 – Arduino	12
	2 – Visual Studio Code	12
	3 – Magic Draw	12
	4 – Raspbian	12
	5 – VNC Viewer	12
	6 – HTML5 / CSS3 / PHP5 / JQuery/ Base de Données	12
	F – Liens avec le développement durable	14
	G – Répartition des taches	15
	1 – Baptiste	15
	2 – Alexandre (Moi)	15
	3 – Valentin	15
	4 – José	15
I	II – Partie Personnelle	16
	A – Travail Personnel	16
	R – Problèmes rencontrés	17



## I – Partie Générale

### A – Présentation du projet

Nous sommes une équipe de quatre élèves de Terminale STI2D (Science et Technologies de l'Industrie et du Développement Durable) spécialité SIN (Science de l'Information et du Numérique). Nous avons choisi de réaliser un projet de domotique consistant à piloter un store et des lumières par informatique.

Le but de ce projet est de nous faire découvrir les aspects de l'informatique, de l'électronique et de la maitrise des énergies. En effet, depuis le début de notre année de première, nous n'avions abordé que de manière succincte ces domaines lors des TP et nous voulions en découvrir beaucoup plus.

Nous avions le choix entre plusieurs projets, mais aucun d'entre eux ne nous intéressait. Nous avons donc soumis notre idée à notre professeur : « *Piloter un store* et des lumières via un site internet ». Ce dernier a accepté de présenter notre projet à l'académie. Après son accord, nous avons commencé à réfléchir sur comment le réaliser.

Nous avons consacré plusieurs heures à la recherche du matériel, des contraintes, des possibilités et aussi des documents techniques correspondant à nos attentes, tout en gardant à l'esprit que nous avions un budget limité.

Pour notre projet, nous avons choisi le nom de **SLEGPI** :







### **B-** Cahier des Charges

La domotique permet de centraliser le contrôle des différents systèmes et soussystèmes de la maison, du lycée ou de l'entreprise (chauffage, volets roulants, porte de garage, portail d'entrée, prises électriques ...).

Vous aurez à contrôler plusieurs dispositifs à savoir :

- > Un store automatique,
- > Les lumières intérieures et extérieures.

Pour atteindre cet objectif, vous développerez une liaison Serveur/Client internet. Vous mettrez en œuvre une carte Raspberry et des Arduino organisées de la façon suivante :

- Un module Serveur à l'aide de la carte Raspberry connectée sur le réseau pédagogique (la réalité physique de votre étude se déroulant au lycée).
- Ce module Serveur comprendra également un module radio (Emetteur/Récepteur) recevra les valeurs fournies par le dispositif d'acquisition des valeurs
- Plusieurs cartes Arduino chacune munie de son module radio (Emetteur/Récepteur) pour l'acquisition des données et l'actionnement des parties opératives.

#### Vous aurez à réaliser le travail suivant :

- > Concevoir et implanter un site internet dans le Serveur Raspberry (Serveur Web embarqué),
- Concevoir et implanter les programmes d'acquisition et de commande des parties opératives
- > Réaliser les essais,
- > Vérifier le bon fonctionnement de la liaison Serveur/Client.
- Rendre compte de toute cette étude dans votre dossier de présentation.



### <u>C</u> – Documents usuels

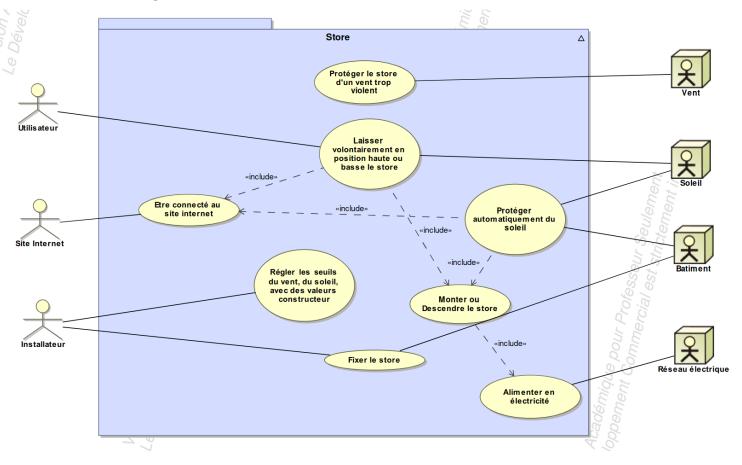
Voici les documents usuels décrivant le fonctionnement du projet.

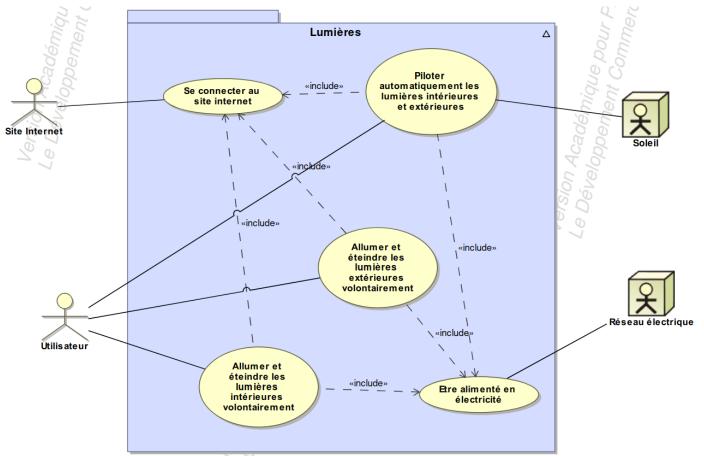
### 1 – Diagramme de Gantt

	JANVIER	FEVRIER	MARS	AVRIL	MAI
	09 et 10 17 et 18 24 et 25 31 et 01	07 et 08   14 et 15   21 et 22	14 et 15 21 et 22 28 et 29	03 et 04   10 et 11   17 et 18	02 et 03 09 et 10 16 et 17
Diagrammes SysML (Alexandre, Valentin et Baptiste)					
Diagramme de cas d'utilisation (Valentin)					
Diagramme de séquence (Baptiste)					
Diagramme des exigences (Alexandre)					
Allow the second second					
Algorithme (Valentin)					
Algorigrammes (Alexandre)					
Les schémas (Baptiste)					
Les programmes (José, Valentin, Baptiste et Alexandre)					
Programme test luxmètre (Valentin)					
Programme test fonctionnement anémomètre (Alexandre)					
Programme final (Baptiste, <u>Velentin</u> , Alexandre, José)					
Installation and control IAMP Development Di 2 (1994)					
Installation serveur web LAMP Raspberry Pi 3 (José)					
Création du site internet (José)					
Ecriture des scripts PhP (José)					
Construction de la maquette (Baptiste)					



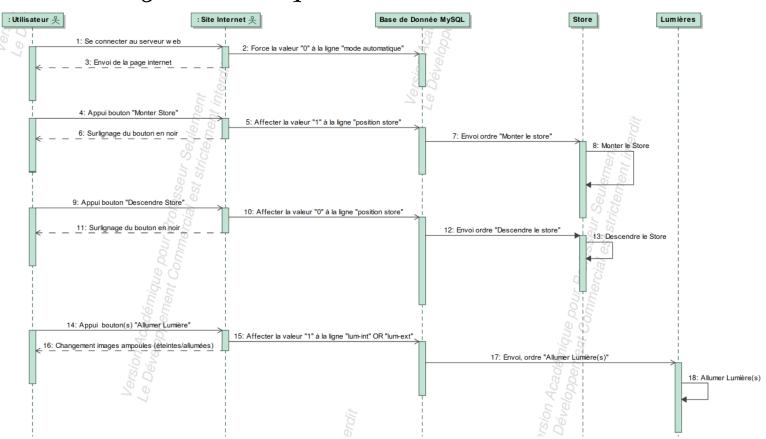
### 2 – Diagrammes de Cas D'utilisation





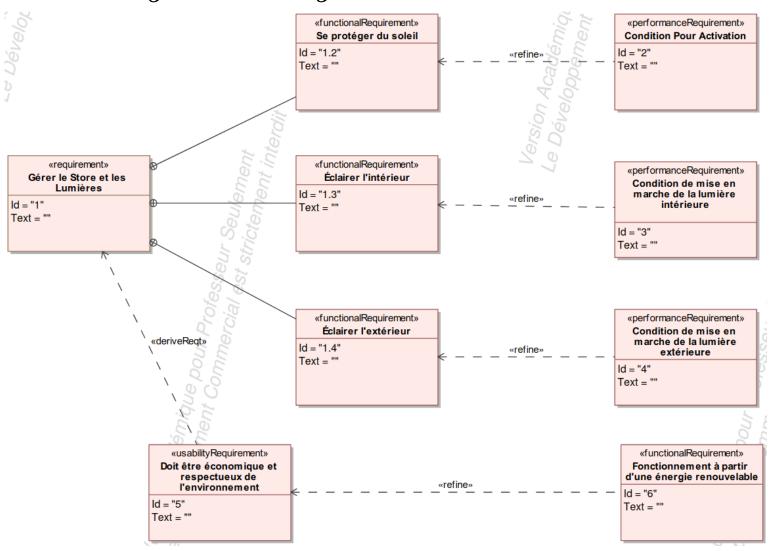


### 3 - Diagramme de séquence





### 4 - Diagramme des exigences,





### <u>D – Matériel utilisé</u>

### 1 – Carte Raspberry Pi 3

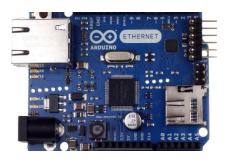
Un Raspberry Pi est un nano-ordinateur (petit ordinateur) mono-carte. Cet ordinateur a la particularité d'avoir une taille proche de celle d'une carte de crédit. Cela nous a permis de la transporter facilement. Cette carte est principalement destinée pour l'apprentissage de la programmation informatique. Elle est compatible avec plusieurs OS (Système d'exploitation). Cela permet



l'exécution de plusieurs distributions du système d'exploitation Open Source Linux (voir page 14).

Nous avons utilisé cette carte pour pouvoir héberger notre serveur web.

#### 2 - Carte Arduino Ethernet



Un Arduino est une carte dotée d'un microcontrôleur qui peut être programmé de manière à effectuer des tâches très diverses comme la domotique, le pilotage d'un robot, de l'informatique embarquée, etc...

Nous avons choisi le modèle Ethernet pour pouvoir communiquer à l'aide d'un câble RJ45 à notre carte Raspberry Pi 3.

#### 3 – Shield Arduino Carte Moteur

Un Shield carte moteur est un petit dispositif qui permet à une carte Arduino de gérer jusqu'à 4 moteurs continus et 2 moteurs pas-à-pas. Dans notre cas, il nous a permis de piloter le moteur de notre store.



#### 4 – Shield Arduino Carte Relais



Un relais est un organe électrique permettant la commutation de liaisons électriques. Il est chargé de transmettre un ordre depuis la partie opérative à la partie puissance d'un appareil électrique. Utile pour effectuer une commande de puissance de type tout ou rien, il nous a permis de transformer les 5 V de notre carte Arduino en 12 V pour nos Leds.



### 5 – Shield Arduino Carte Prototype

La carte Prototype est un moyen de tester nos capteurs avec Arduino sans souder de composants entre eux. Dans notre cas, il nous a permis de mettre en place les butées hautes et basses pour notre store.



#### 6 – Bandeau LED RGB



Nous avons utilisé des bandeaux LED RGB pour les lumières intérieures et extérieures car celles-ci fonctionnant en 12 V, elles sont compatibles avec notre carte relais.

#### 7 – Luxmètre

Un luxmètre est un appareil permettant de mesurer la quantité de lumière dans l'environnement. Cette valeur s'exprime en lux ou en lumens. Dans notre cas, nous avons utilisé ce luxmètre pour mesurer la quantité de lumière avec notre carte Arduino afin de piloter automatiquement nos parties opératives.



#### 8 – Anémomètre



Un anémomètre est un appareil permettant de mesurer la vitesse ou la pression du vent. Nous nous en sommes servis pour mesurer la quantité de vent avec notre carte Arduino afin de piloter automatiquement l'ouverture et la fermeture de notre store.

#### 9 – Store

Nous avons choisi d'utiliser un store vénitien pour notre maquette car il s'agit du type de store qui pouvait le mieux s'assembler avec notre maquette.



### E – Logiciels utilisés

#### 1 – Arduino

Arduino est un logiciel open source permettant de piloter le microcontrôleur de notre carte Arduino Ethernet. Il fonctionne en langage C. Dans notre cas, nous nous en sommes servis pour envoyer les informations nécessaires au microcontrôleur de la carte Ethernet afin de piloter notre store et nos lumières. Notre programme permet de lire et d'écrire dans notre base de données.



#### 2 – Visual Studio Code



Visual Studio Code est un logiciel d'édition fichiers textuels (mais aussi de pages webs, de scripts js). Nous nous en sommes servis pour créer les pages de notre site internet ainsi que les scripts PHP et js.

#### <u>3 – Magic Draw</u>

Magic Draw est un logiciel de visualisation et de création de projets en SysML ou UML. Pour notre projet, nous nous en sommes servis pour



créer nos « diagrammes de Cas d'utilisation » (page 8), « diagrammes de séquence » (page 9) et « diagramme des exigences » (page 10).

#### 4 – Raspbian



Raspbian est une distribution open source basée sur Linux Debian et optimisée pour fonctionner sur un Raspberry Pi. Nous avons installé cette distribution sur notre Raspberry Pi pour sa stabilité.

#### 5 – VNC Viewer

VNC Viewer est un logiciel de visualisation et de contrôle de l'environnement de bureau d'un ordinateur distant fonctionnant en SSH (Secure Shell). Il permet au logiciel client VNC de transmettre les informations de saisie du clavier et de la souris à l'ordinateur distant. Il nous a permis de travailler sur notre Raspberry Pi sans devoir monopoliser un écran, un clavier et une souris supplémentaires.





### 6 – HTML5 / CSS3 / PHP5 / JQuery/Base de Données



Ce sont des langages informatiques. Nous nous sommes servis de HTML5, CCS3 et PHP 5 pour créer notre site internet, de Java Script pour récupérer des informations dans notre base de données afin de les afficher dans notre site internet. Nous avons créé et administré notre base de données MySQL à l'aide de PHPMyAdmin. Le jQuery nous a permis de dynamiser le site avec un rafraichissement de page localisé.



### F – Liens avec le développement durable

Le développement durable est une méthode de développement qui répond aux besoins du présent sans compromettre la capacité des générations futures à répondre à leurs propres besoins. Il s'agit une nouvelle conception de l'intérêt général, appliquée à la croissance économique et reconsidérée à l'échelle mondiale afin de prendre en compte les aspects environnementaux et sociaux d'une planète globalisée. Un projet s'installant dans le développement durable doit donc respecter les trois piliers du développement durable : environnemental, économique et social. Notre projet respecte les trois piliers, il est cher à l'achat mais il est rentable dans le temps. Il fonctionne grâce à l'énergie solaire captée par un panneau solaire, énergie qui sera ensuite stockée dans une batterie avant d'être utilisée par faire fonctionner le système. Notre projet est destiné à être utilisé par des particuliers et par des entreprises. Il de plus pas encombrants et se fond bien dans le paysage.



### G – Répartition des taches

#### 1 – Baptiste

Baptiste s'est occupé de la mise en place et du pilotage manuel des lumières intérieures et extérieures. Il a réalisé le diagramme de Séquence sur papier. Il aussi réalisé la maquette en bois avec des équerres, des planches de 30cm par 30 cm (soit 900 cm²) et des vis qu'il a achetées. Il a également fixé les planches en plexiglass que José a acheté. Il s'est occupé de mettre en place le pilotage du moteur pour notre store.

### <u>2 – Alexandre (Moi)</u>

Je me suis occupé de la mise en place et du fonctionnement de l'anémomètre, a réalisé les diagrammes de Gantt et des exigences sur papier. Je me suis également occupé de mettre en place la base de données MySQL. Il a réalisé l'algorigramme de notre projet et le schéma de câblage.

#### 3 – Valentin

Valentin s'est occupé de la mise en place et du fonctionnement du luxmètre. Il a également mis en place la connexion entre notre carte Arduino et notre base de données pour y écrire les informations pour que le site internet affiche en temps réel la quantité de vent et de lumière. Il a mis en place la connexion entre notre carte Arduino et notre base de données pour y lire les informations nécessaires au pilotage manuel. Il a réalisé sur papier le diagramme de cas d'utilisation et aussi l'algorithme du fonctionnement du projet.

#### 4 – José

José s'est occupé de la mise en place du serveur web sur notre carte Raspberry Pi 3 et de la création du site internet. Il s'est également occupé de dessiner les diagrammes des documents usuels sur Magic Draw.



### II - Partie Personnelle

## A – Travail Personnel

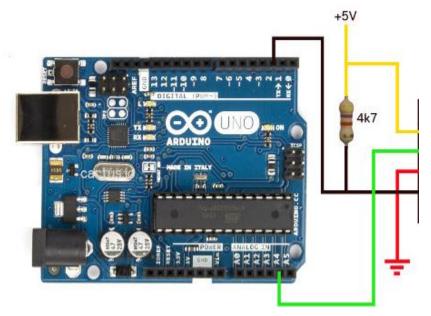
J'ai réalisé le diagramme de Gantt afin de savoir comment nous allions nous répartir le travail, et le diagramme des exigences qui réponds au cahier des charges car il permet de savoir quels sont les exigences auxquelles notre projet devra répondre mais également comment il va répondre à ces exigences. J'ai réalisé l'algorigramme de notre projet qui est une autre forme de notre algorithme fait par Valentin. Je me suis également occupé de la mise en place et du fonctionnement de l'anémomètre, il mesure la vitesse du vent grâce à un code Arduino que voici :

```
#include <math.h>
#define WindSensorPin (2) // The pin location of the anemometer sensor
volatile unsigned long Rotations; // cup rotation counter used in interrupt routine
volatile unsigned long ContactBounceTime; // Timer to avoid contact bounce in interrupt routine
float WindSpeed; // speed miles per hour
void setup() {
Serial.begin(9600);
pinMode (WindSensorPin, INPUT);
attachInterrupt(digitalPinToInterrupt(WindSensorPin), isr_rotation, FALLING);
Serial.println("Rotations\tKm/h");
void loop() {
Rotations = 0; // Set Rotations count to 0 ready for calculations
sei(); // Enables interrupts
delay (3000); // Wait 3 seconds to average
cli(); // Disable interrupts
// convert to mp/h using the formula V=P(2.25/T)
// V = P(2.25/3) = P * 0.75
WindSpeed = (Rotations * 0.75) * 1.609344;
Serial.print(Rotations); Serial.print("\t\t");
Serial.println(WindSpeed);
// This is the function that the interrupt calls to increment the rotation count
void isr_rotation () {
if ((millis() - ContactBounceTime) > 15 ) { // debounce the switch contact.
Rotations++:
ContactBounceTime = millis();
1
```



La vitesse du vent influe sur la position du store car si la vitesse du vent est supérieure à 40 km/h, le store se mettra en position haute.

Bien sûr n'ayant pas reçu de cours, j'ai donc dû aller chercher des explications pour savoir comment brancher les fils du port RJ-11 de l'anémomètre sur la carte Arduino, voici ce qui ma permis de réussir les branchements :



Le fil jaune permet la mise en marche de l'anémomètre s'il est alimenté en +5V. Le fil vert à l'anémomètre de donner la direction du vent, dans le cas de notre il nous est inutile et n'est donc pas branché.

Le fil noir est dans notre cas indispensable car il permet à l'anémomètre de mesurer la vitesse du vent.

Le fil rouge est quand lui relié à la masse.

### <u>B – Problèmes rencontrés</u>

Durant la création de notre projet, je n'ai pas rencontré beaucoup de problèmes, mais je n'ai pas su m'organiser correctement, je m'éparpillait trop car quand je commençais un travail j'en commençais un autre et donc je n'avançais pas mon travail correctement.

