

Proyecto Seguidor

Yevheniya Kupchyk

Computadores 2017



ESTRUCTURA GENERAL

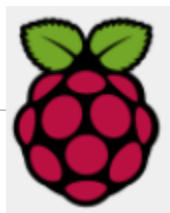
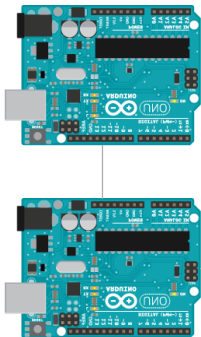
- Read.py: Desde Pi a Web
 - Pi obtiene datos de Arduino, Pi los manda a brókers distintos
- Write.py: Desde Gui a Pi
 - Gui publica y subscribe para mandar comandos a Pi

DATOS LEÍDOS

- Si estamos en Modo Normal
 - Modo
 - % Carga
 - Temperatura
- Si estamos en Modo Ahorro
 - Modo
 - %Carga
 - Temperatura
 - Angulos de los servos según potenciómetros

ÓRDENES MANDADAS

- Modo 1 (Normal)
- Modo 0 (Ahorro)
- Cambiar ángulo de servo encima (sólo en modo Ahorro)
- Cambiar ángulo de servo abajo (sólo en modo Ahorro)
- Desconectar transistor (desconecta batería de cargador)



postCarriots()
getCarriots()
deleteCarriots()

seguidorWeb()
main.html

Read.py

getParmas()
postMongo()
delete()

pubPic()

carriots®

Flask
web development,
one drop at a time

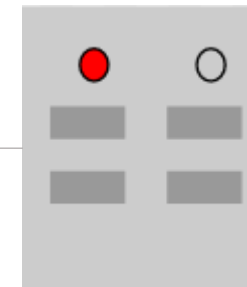
mongoDB®

mosquitto

csvEscribir()
email()



getParmas()



subImage()
abrirlImagen()

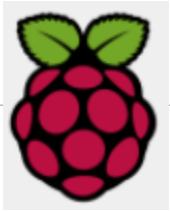
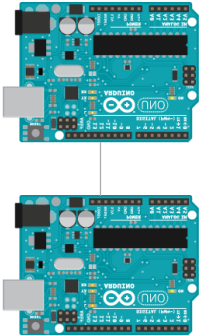


Flujo de Datos

postCarriots()
getCarriots()
deleteCarriots()

carriots®

csvEscribir()
email()



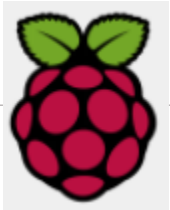
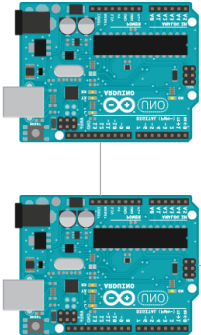
Read.py



Carriots: <https://youtu.be/5m2EFpDvzk4>

<https://youtu.be/PzJryWqThws>

Flujo de Datos



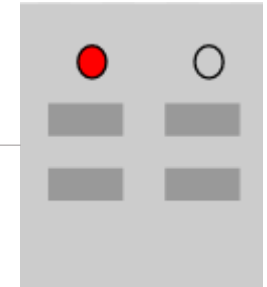
Read.py

getParmas()
postMongo()
delete()



mongoDB®

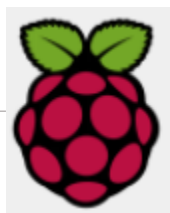
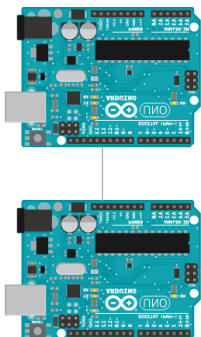
getParmas()



Mongo: https://youtu.be/UMPkZSi_5mQ

Flujo de Datos





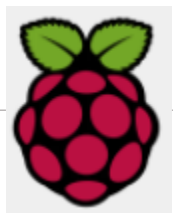
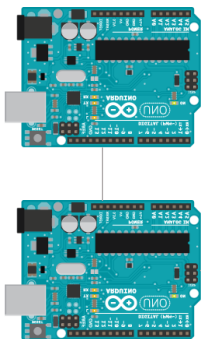
seguidorWeb()
main.html

Read.py



Flask: <https://youtu.be/6NXFHhP9vBo>

Flujo de Datos

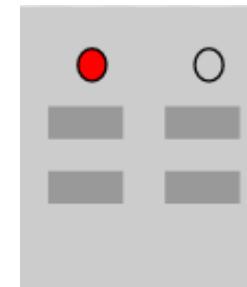


Read()

pubPic()



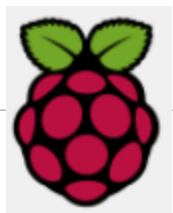
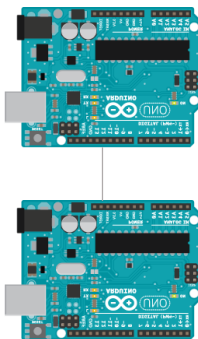
subImage()
abrirlImagen()



MQTTImagen: https://youtu.be/1GTEZbl_K6I

Flujo de Datos





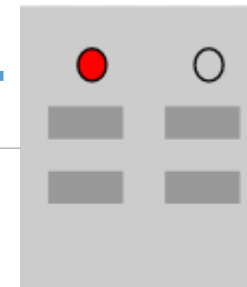
Write.py

subWrite()



commands

pubWrite()



MQTTWrite: <https://youtu.be/fhhzrAt57MY>

