

# Proyecto GTI\_2A (GTI\_2A\_20\_TEAM\_12)

Murbin - Farolas inteligentes

Documento Técnico de Diseño
Volumen 2

## ÍNDICE

1	]	INTRODUCCIÓN	1
	1.1	PROPÓSITO	1
	1.2	ALCANCE	
	1.3	EQUIPO DE DESARROLLO E INTERESADOS EN EL PROYECTO	4
	1.4	DEFINICIONES, ACRÓNIMOS Y ABREVIATURAS	6
	1.5	ESTRUCTURA DEL DOCUMENTO	6
	1.6	REPOSITORIO GIT Y LISTADO DOCUMENTAL	
2		SISTEMA	7
	2.1	CARACTERÍSTICAS DEL SISTEMA	7
	2.2	ARQUITECTURA DEL SISTEMA	8
3	]	RED DE NODOS	10
4	(	CONCLUSIONES Y LÍNEAS DE MEJORA	11
5	1	REFERENCIAS	12

## 1 INTRODUCCIÓN

Murbin (Mobiliario urbano inteligente) plantea un prototipo de alumbrado público inteligente. Más concretamente, en nuestro caso, ser un sistema inteligente implica varias cosas: la conexión a Internet, la capacidad de realizar lecturas de diversas magnitudes físicas, así como la transmisión de éstas a posteriori y la activación automática de comportamientos preestablecidos (actuadores) en función del valor de medidas nominales. Por tanto, se trata de un proyecto que recae sobre el marco del Internet de las cosas (IoT) y requiere de numerosas tecnologías y disciplinas de la ingeniería.

Se recopila información sensible de campo, a fin de monitorizar y optimizar la actividad ambiental (intensidad de la luz, contaminación, nivel de ruido, presencia humana, geolocalización del dispositivo, etc.). Se propone implementar también un mecanismo de autoabastecimiento (célula fotovoltaica, batería y convertidor buck-boost). Para minimizar el consumo energético, se prevee la realización de las mediciones cada cierto tiempo. Ésto es configurable. Inmediatamente entraría en modo de hibernación o stand-by, hasta la siguiente captura de datos o el acaecimiento de una interrupción producida por alguna subrutina.

Para implementar las susodichas funcionalidades, se ha optado por utilizar el microcontrolador **ESP32** (como esclavo), y el micro-ordenador **Raspberry Pi 3** (como maestro). También son necesarios múltiples dispositivos y componentes electrónicos (resistencias, amplificadores operacionales, diodos, termistores, sensores específicos, ...). El ESP32 puede ser programado utilizando la plataforma de desarrollo Arduino.

### 1.1 PROPÓSITO

En este documento se especifica el planteamiento inicial de las características técnicas del producto, así como su funcionamiento. Además, proporciona información sobre los dispositivos y tecnologías utilizados. Éste es un documento técnico dirigido a un público con conocimiento tecnológico mínimo, relativo al campo de la electrónica y la programación. Su redacción pretende exponer de manera rigurosa y objetiva las capacidades, propiedades y limitaciones del sistema. Con ello, se espera concretar las amplias posibilidades del producto.

#### 1.2 ALCANCE

El término de alumbrado público inteligente hace referencia a alumbrado capaz de detectar diferentes niveles de magnitud y adaptar la intensidad de la luz de manera proporcional. Es decir, para diferentes condiciones la actuación de la farola será diferente. La intensidad baja cuando no se detecta movimiento y, por el contrario, sube cuando se detecta. Esto supone un cambio drástico de paradigma; contrasta con el tradicional alumbrado estático de intensidad variable por tiempos fijos (programado con reloj). Las posibilidades se extienden más allá de la luminosidad, permitiéndonos interactuar con los usuarios del medio público de manera acorde a la situación. Otro ejemplo sería el de cambiar la temperatura de los haces de luz en función del nivel de ruido del entorno. Así pues, es un sistema directamente ligado al desarrollo y la evolución de las Smart Cities [1] [2] [3].

Aclarado esto, los objetivos del producto son la optimización y reducción del consumo energético, el control de la contaminación en sus múltiples expresiones (sonora, lumínica y CO2), mejorar la experiencia de usuario del viandante y la creación de una interfaz

homogénea y céntrica (aplicación Android) para consultas varias: búsqueda de parking, trazado de caminos, alertas personalizadas en función del nivel de ruido u otras magnitudes de interés, mapas de calor y un largo etcétera.

También estará equipado con un sistema de posicionamiento global, bien sea un recibidor GPS físico (hardware) o un par de coordenadas geográficas fijadas durante la instalación (software). Además el dispositivo ha de ser hermético; se puede estropear si alguno de sus componentes internos entra en contacto con el agua, provocando un cortocircuito.

Cabe recalcar que solo se han mencionado algunas de las funcionalidades pensadas desde un punto de vista empático con el perfil de usuario del viandante. No obstante, se han definido otros perfiles como el del técnico, el administrador y (opcionalmente) el investigador o científico. Las funcionalidades a implementar deberán ser específicas (por lo general) al tipo de usuario en cuestión. Véanse debajo los perfiles de usuario estudiados y los porcentajes aproximados que se sopesan.

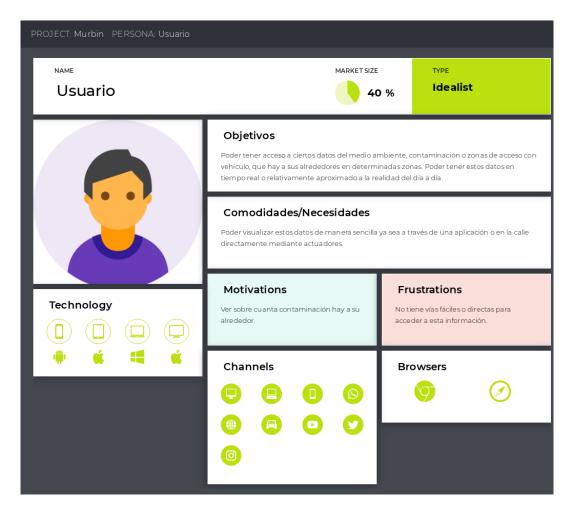


Ilustración 1. Perfil de usuario (usuario).

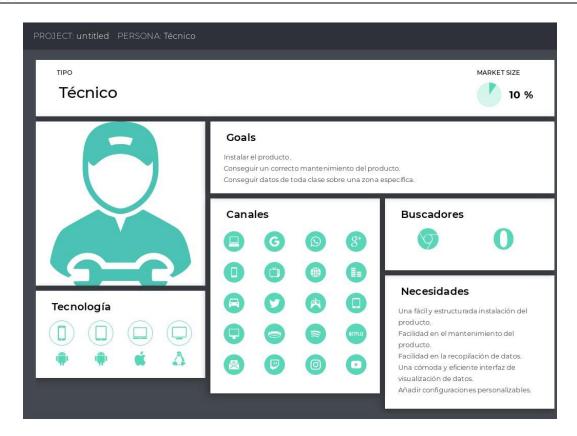


Ilustración 2. Perfil de usuario (técnico).

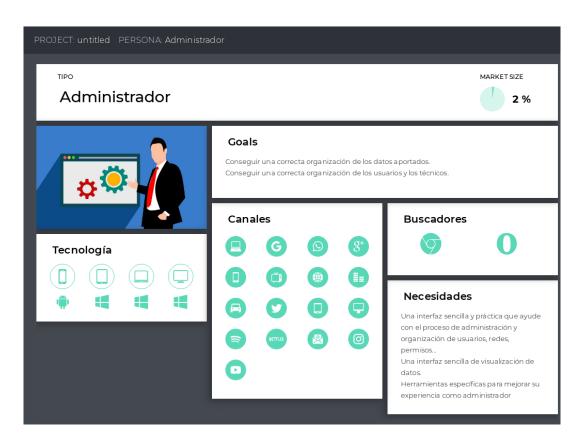


Ilustración 3. Perfil de usuario (administrador).

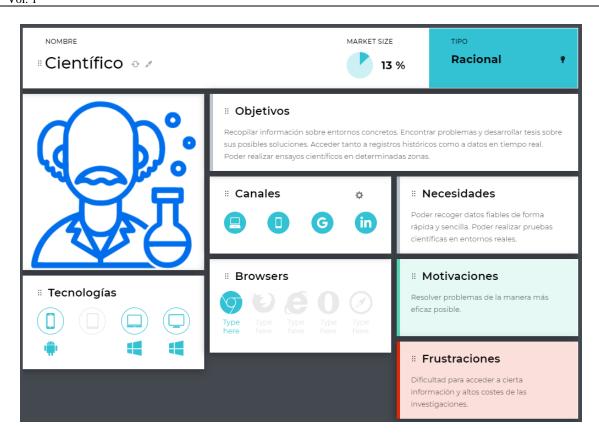


Ilustración 4. Perfil de usuario (científico).

#### 1.3 EQUIPO DE DESARROLLO E INTERESADOS EN EL PROYECTO

A continuación se listan todos los integrantes del equipo de desarrollo del proyecto, así como algunas personalidades de interés por su carácter asesorativo y/o de formación.

#### Miembros del equipo

Abidán Brito Clavijo

- Estudiante de 2° del grado en Tecnologías Interactivas.
- Manager del equipo.
- Desarrollo electrónico.
- Desarrollo software embebido.

## Alejandro Losa García

- Estudiante de 2º del grado en Tecnologías Interactivas.
- Diseño visual y de interacción.
- Maquetación interfaz gráfica.

#### Francisco Javier Paños Madrona

- Estudiante de 2º del grado en Tecnologías Interactivas.
- Desarrollo de aplicación Android.

#### Yeray Candel Sampedro

- Estudiante de 2º del grado en Tecnologías Interactivas.
- Desarrollo electrónico.
- Desarrollo software embebido.

#### Raúl De La Fe Robles

- Estudiante de 2º del grado en Tecnologías Interactivas.
- Generalista.

#### Otros interesados en el proyecto

#### José Marín-Roig Ramón

- Profesor Titular en Universitat Politècnica de València.
- Product Owner.
- Asesor.

#### Jesús Tomás Gironés

- Profesor Titular en Universitat Politècnica de València.
- Formación teórica Android.
- Asesor.

#### Stella María Heras Barberá

- Profesora Asociada en Universitat Politècnica de València.
- Formación práctica Android.
- Asesora.

#### **Enrique Colomar Pous**

- Profesor Titular en Universitat Politècnica de València.
- Formación práctica de laboratorio (desarrollo electrónico).

#### Tomás Carlos Sogorb Devesa

- Profesor Titular en Universitat Politècnica de València.
- Formación teórica microprocesadores y acondicionadores de señal.

#### 1.4 DEFINICIONES, ACRÓNIMOS Y ABREVIATURAS

- IDE: entorno de desarrollo integrado (Integrated Development Environment).
- TCP: Transmission Control Protocol.
- IP: Internet Protocol address.
- UDP: User Datagram Protocol.
- HTTP: Hypertext Transfer Protocol.
- MQTT: Message Queuing Telemetry Transport.
- UART: Universal Asynchronous Receiver-Transmitter.
- GPS: Global Positioning System.

#### 1.5 ESTRUCTURA DEL DOCUMENTO

El documento se estructura de la siguiente manera:

- /1 La Sección 1 es la introducción e incluye una descripción detallada del proyecto y los documentos referenciados.
- /2 La Sección 2 proporciona una visión general del sistema.
- /3 La Sección 3 incluye el mapa de la red de nodos especificando las diferentes capas
- 4 La Sección 4 presenta las conclusiones del trabajo desarrollado y las posibles líneas de mejora.
- /5 Por último, se presentan las referencias del documento

#### 1.6 REPOSITORIO GIT Y LISTADO DOCUMENTAL

Para la base de código y documentos pertinentes a este proyecto, se ha utilizado un repositorio Git como sistema de control de versiones, alojado en la plataforma GitHub. Para acceder al repositorio, haga click sobre el hipervínculo aquí expuesto:

https://github.com/abidanBrito/murbin

DOIT ESP32 DEVKIT V1 PINOUT

#### 2 SISTEMA

#### 2.1 CARACTERÍSTICAS DEL SISTEMA

El sistema aquí expuesto parte del microcontrolador ESP32 V1, o un M5Stack acoplado al micro-ordenador Raspberry Pi 3. De esta manera podemos tener una red de sensores centralizada. Además, no es necesario el uso de un convertidor Analógico-Digital externo.

Chip-enable signal.Active High. pin1 ADC PA RTC\_GPIO0 ADC1\_CH0 SENSOR\_VP GPIO36 pin14 n14 GPI022 E ADC PA RTC\_GPI03 ADC1\_CH3 SENSOR\_VN GPI039 pin1 n13 GPI01 E RTC\_GPI04 ADC1\_CH6 VDET1 n12 GPT03 RTC\_GPI05 ADC1\_CH7 VDET2 GPI035 pin1 ln11 GPIO21 E 9 RTC GPIO9 ADC1 CH4 GPI032 pin1 n10 GPI019 Iz Touch8 RTC\_GPIO8 ADC1\_CH5 GPI033 pin9 in9 GPI018 \_1 RTC\_GPI06 ADC2\_CH8 E GPI025 pin8 DAC 2 RTG GPT07 ADC2 CH9 EMAC RX GPIO26 pin7 GPI017 7 RTC\_GPI017 ADC2\_CH7 EM GPI027 pin6 GPI016 6 RTC GPT016 ADC2 CH6 FMAC TXD GPI014 pins 5 RTC\_GPI015 ADC2\_CH5 EM GPI012 pin4 GPI02 ADC2 CH2 RTGT012 GND pin2

Ilustración 5. Esquema de pines del ESP32.

Lo primero que se debe hacer es establecer una línea de tierra. Los pines de **GND** han de coincidir, y se ha de tener especial precaución con el sentido en que se acoplan los pines. Si se hiciese en una orientación errónea, se podría cortocircuitar la placa.

El circuito del **Transmisor-Receptor Asíncrono Universal (UART)** controla los puertos y dispositivos serie. Se utilizará para interconectar el microprocesador y el microcontrolador, mediante un protocolo de comunicación en serie. De esta manera permitimos el análisis en tiempo real con el monitor en serie del Arduino IDE o el equivalente Logcat del Android Studio. La velocidad de transferencia ha de ser la misma para maestro y esclavo, para que la transmisión de datos coincida. Nótese que la placa ESP32 solo tiene un UART. Es decir, no pueden haber varios periféricos conectados al mismo tiempo por la misma UART. La transmisión/recepción de datos se lleva a cabo por los pines **TXD** y **RXD**. No obstante, al conectar la placa al PC por el puerto **microUSB**, se conecta directamente al UART.

Nuestro sistema realiza lecturas analógicas de los diversos sensores a través de los pines **GPIO**. La mayoría de estos pines se enc uentran conectados internamente a un **ADC** (convertidor analógico-digital).

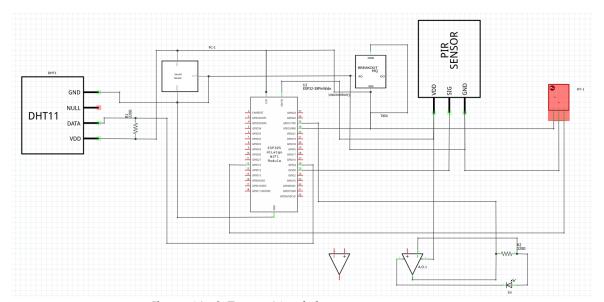


Ilustración 6. Esquemático de los sensores.

## 2.2 ARQUITECTURA DEL SISTEMA

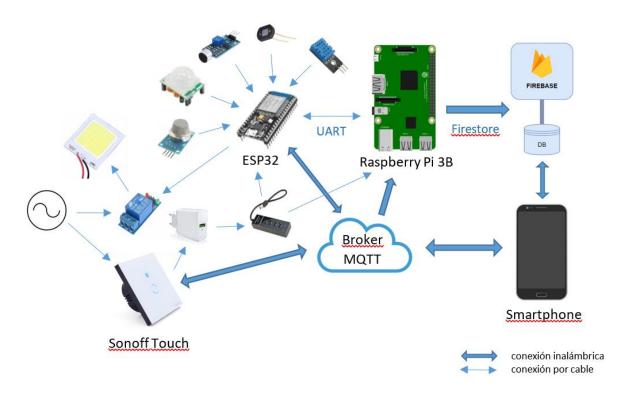


Ilustración 7. Diagrama de conexiones del sistema.

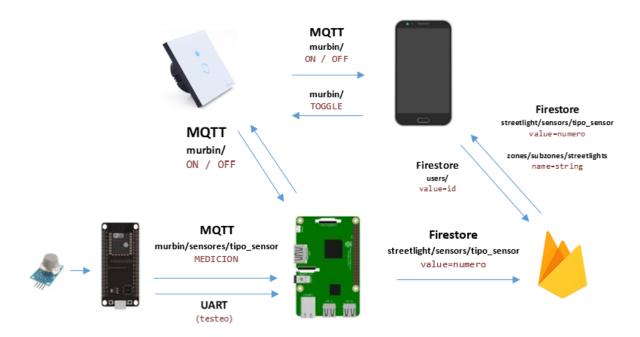


Ilustración 8. Diagrama de Comunicaciones del sistema.

#### 3 RED DE NODOS

Se puede desglosar el camino de los datos de manera esquemática en los siguientes 5 niveles:

- 1. Comunicación hardware (nivel 0).
- 2. Acceso a la red (nivel 1).
- 3. Internet (nivel 2).
- 4. Transporte (nivel 3).
- 5. Aplicación (nivel 4).

En primer lugar nuestro microcontrolador realiza lecturas analógicas de los sensores a través de los pines **GPIO**, y con la Raspberry Pi mediante el protocolo UART (con la finalidad de enviar los datos capturados). Éstos, son enviados mediante conexión inalámbrica (Wi-Fi) a un servidor en la nube y almacenados en una **base de datos NoSQL** (Firebase), utilizando el protocolo IP. Ya que la conexión a Internet es la función que más consume, y no es necesario enviar datos en grandes cantidades, se podría utilizar el protocolo **TCP** o el **UDP**. Finalmente estos datos acaban en el servidor web mediante el protocolo **HTTP**. Nótese que, en la práctica no sería necesario tener el prototipo conectado a ningún otro dispositivo, pues es autosuficiente y los datos serían enviados directamente al servidor. A continuación, adjuntamos la siguiente ilustración a modo de ayuda visual. También se utiliza el protocolo **MQTT** como pasarela de comunicación entre los distintos dispositivos, para el envío y recepción de datos.

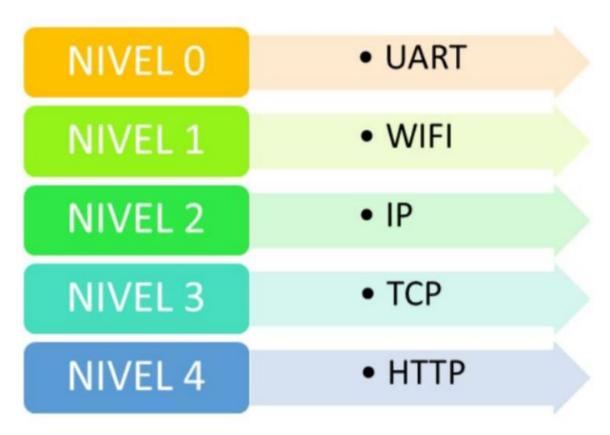


Ilustración 9. Red de nodos.

## 4 CONCLUSIONES Y LÍNEAS DE MEJORA

Tras la implementación de la segunda versión del producto (prototipo del Sprint 3) se extraen las siguientes conclusiones:

- Se ha ampliado la red de sensores interconectada de manera inalámbrica a Internet (tecnología Wi-Fi). A medida que avance el desarrollo la red de sensores seguirá creciendo en magnitud.
- Se ha terminado el wireframe (layouts) de la aplicación, teniendo en cuenta el diseño visual, el diseño de interacción y la experiencia de usuario de la aplicación móvil.
- Se ha creado terminado la base de datos NoSQL en tiempo real.
- Se ha maquetado y configurado una primera versión de la aplicación móvil (Android) con varios roles de usuario autentificados, así como el tipo de usuario invitado.
- Se han implementado nuevos actuadores y se hace uso de relés.
- Se han reemplazados los LEDs individuales por actuadores propios (anillo de LEDs y foco LED). Èsto implica concebir las funcionalidades de los distintos perfiles de usuario ya definidos.
- Se han de realizar el calibrado de los sensores para el siguiente Sprint.

#### **REFERENCIAS**

- [1] Zak Derler (2020). Smart street lighting will help future-proof our cities.
- [2] Esther Fuldauer (2019). Lighting the road to smart cities and sustainability.
- [3] Chris Teale (2020). <u>Cities 'finally waking up' to the benefits of smart streetlights: survey.</u> Wikipedia (2014). <u>Intelligent street lighting.</u>

Wikipedia (2020). Universal asynchronous receiver-transmitter.

Campbell, Scott (2016). <u>Basics of UART Communication</u>.

Loflin, Lewis (2018). Photodiode Circuit Operation and Uses.

Universitat Politècnica de València (2017). Master en Desarrollo de Aplicaciones Android.

Gironés, T. (2013). El gran libro de Android. Barcelona: Marcombo.

## **CONTROL DEL DOCUMENTO**

**Título:** Documento Técnico de Diseño

**Volumen:** Vol. 2

**Fecha:** 19 Noviembre 2020 **Autor:** Abidán Brito Clavijo

**Referencia:** *GTI\_20\_2A\_TEAM\_12* 

**Nombre de fichero:** *GTI\_20\_2A\_TEAM\_12-01* 

## FIRMAS DEL DOCUMENTO

Naturaleza del	Nombre	Firma	Fecha	Rol
firmante				
Autor	Abidán Brito Clavijo.		30/10/2020	Miembro y manager del equipo.
Revisor				

## **REGISTRO DE CAMBIOS DEL DOCUMENTO**

Fecha	Versión	Autor	Detalles de los cambios
20 Ocubre 2020	Vol 1. Borrador 1	Abidán Brito Clavijo.	Primer borrador del sistema (Sprint 1).
19 Noviembre 2020	Vol 2. Borrador 1.	Abidán Brito Clavijo	Segundo borrador del sistema (Sprint 2).
10 Diciembre 2020	Vol 2. Borrador 2.	Abidán Brito Clavijo	Diagrama de conexiones, comunicaciones, corrección de los protocolos.