

# **Nodo\_Edge\_Doxy**

Andrés Felipe Fernández Ríos  
Elkin Alejandro Ledesma Narvaez  
Angie Tatiana Perez Muñoz

Versión 1.0.0

# Documentación de clases

## Referencia de la estructura `dht_message_t`

Estructuras para los datos recibidos desde los nodos.

### Atributos públicos

- float **temp**
  - float **hum**
- 

### Descripción detallada

Estructuras para los datos recibidos desde los nodos.

Definición en la línea **45** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

---

### Documentación de datos miembro

**float dht\_message\_t::hum**

Definición en la línea **45** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

**float dht\_message\_t::temp**

Definición en la línea **45** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

---

**La documentación de esta estructura está generada del siguiente archivo:**

- C:/Users/Andres Fernandez/Documents/Arduino/sketch\_may7a/sketch\_may7a.ino

## Referencia de la estructura `light_message_t`

### Atributos públicos

- `int ldrValue`
- 

### Descripción detallada

Definición en la línea **47** del archivo **`sketch_may7a.ino`**.

---

### Documentación de datos miembro

`int light_message_t::ldrValue`

Definición en la línea **47** del archivo **`sketch_may7a.ino`**.

---

**La documentación de esta estructura está generada del siguiente archivo:**

- `C:/Users/Andres Fernandez/Documents/Arduino/sketch_may7a/sketch_may7a.ino`

## Referencia de la estructura `soil_message_t`

### Atributos públicos

- `float soil`
- 

### Descripción detallada

Definición en la línea **46** del archivo `sketch_may7a.ino`.

---

### Documentación de datos miembro

`float soil_message_t::soil`

Definición en la línea **46** del archivo `sketch_may7a.ino`.

---

La documentación de esta estructura está generada del siguiente archivo:

- `C:/Users/Andres Fernandez/Documents/Arduino/sketch_may7a/sketch_may7a.ino`

# Documentación de archivos

## Referencia del archivo C:/Users/Andres Fernandez/Documents/Arduino/sketch\_may7a/sketch\_may7a.ino

```
#include <ESP8266WiFi.h>
#include <esp_now.h>
#include <WiFiClientSecure.h>
#include <UniversalTelegramBot.h>
#include <time.h>
#include "esp_wifi.h"
```

### Clases

struct **dht\_message\_t** *Estructuras para los datos recibidos desde los nodos.*

- struct **soil\_message\_t** struct **light\_message\_t**

### defines

- #define **BOTtoken** "7672713502:AAH55Vyi1rU-EF1ej3dnpqYvRMLxzsE58g"  
*Token del bot de Telegram y ID de chat donde se enviarán las notificaciones.*
- #define **CHAT\_ID** "5365006160"
- #define **TEMP\_THRESHOLD** 27.0  
*Umbrales predefinidos para generar alertas.*
- #define **HUM\_THRESHOLD** 80.0
- #define **SOIL\_THRESHOLD\_LOW** 30.0
- #define **SOIL\_THRESHOLD\_HIGH** 80.0
- #define **LDR\_THRESHOLD** 700

### Funciones

- UniversalTelegramBot **bot** (**BOTtoken**, **client**)
- void **OnDataRecv** (const esp\_now\_recv\_info\_t \*info, const uint8\_t \*incoming, int len)  
*Callback llamado automáticamente por ESP-NOW al recibir datos.*
- void **DHTTask** (void \*parameter)  
*Tarea que procesa los datos del sensor DHT.*
- void **SoilTask** (void \*parameter)  
*Tarea que procesa los datos del sensor de humedad de suelo.*
- void **LDRTask** (void \*parameter)  
*Tarea que procesa los datos del sensor LDR (luz).*
- void **TelegramTask** (void \*parameter)  
*Tarea dedicada al envío de mensajes por Telegram.*
- void **setup** ()  
*Función principal de inicialización.*

- `void loop ()`  
*Bucle principal del programa (no hace nada porque todo se gestiona con tareas).*

## Variables

- `const char * ssid = "iPhone"`  
*Librerías a utilizar para cada uno de los componentes.*
- `const char * password = "25310tati"`
- `WiFiClientSecure client`
- `uint8_t dhtSenderMAC [] = {0x08, 0xD1, 0xF9, 0xEE, 0x0A, 0x04}`  
*MAC addresses de los nodos emisores.*
- `uint8_t soilSenderMAC [] = {0xa0, 0xb7, 0x65, 0x1b, 0x18, 0x50}`
- `uint8_t ldrSenderMAC [] = {0xa0, 0xa3, 0xb3, 0x2a, 0xE0, 0x20}`
- `QueueHandle_t dhtQueue`  
*Colas para manejar los datos recibidos por cada tipo de sensor.*
- `QueueHandle_t soilQueue`
- `QueueHandle_t ldrQueue`
- `QueueHandle_t msgQueue`

## Documentación de «define»

**#define BOTtoken "7672713502:AAH55Vyi1rU-EF1ej3dnpqYvRMLxzsE58g"**

Token del bot de Telegram y ID de chat donde se enviarán las notificaciones.

Definición en la línea **26** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

**#define CHAT\_ID "5365006160"**

Definición en la línea **27** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

**#define HUM\_THRESHOLD 80.0**

Definición en la línea **34** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

**#define LDR\_THRESHOLD 700**

Definición en la línea **37** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

**#define SOIL\_THRESHOLD\_HIGH 80.0**

Definición en la línea **36** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

**#define SOIL\_THRESHOLD\_LOW 30.0**

Definición en la línea **35** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

**#define TEMP\_THRESHOLD 27.0**

Umbral predefinido para generar alertas.

Definición en la línea **33** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

---

## Documentación de funciones

**UniversalTelegramBot bot (BOTtoken , client )**

**void DHTTask (void \* parameter)**

Tarea que procesa los datos del sensor DHT.

Revisa si la temperatura o la humedad están por encima de los umbrales y en ese caso genera un mensaje para enviar.

Definición en la línea **85** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

**void LDRTask (void \* parameter)**

Tarea que procesa los datos del sensor LDR (luz).

Mensajes de alerta para los umbrales de luz.

Definición en la línea **128** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

**void loop ()**

Bucle principal del programa (no hace nada porque todo se gestiona con tareas).

Definición en la línea **228** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

**void OnDataRecv (const esp\_now\_recv\_info\_t \* info, const uint8\_t \* incoming, int len)**

Callback llamado automáticamente por ESP-NOW al recibir datos.

Clasifica los datos entrantes según la MAC de origen y los coloca en la cola correspondiente.

### Parámetros

<i>info</i>	Información sobre la recepción, incluyendo la MAC de origen
<i>incoming</i>	Puntero a los datos recibidos
<i>len</i>	Longitud de los datos recibidos

Definición en la línea **64** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

**void setup ()**

Función principal de inicialización.

Configura la conexión WiFi, sincroniza hora, inicializa ESP-NOW, registra los peers emisores, crea las colas y tareas.

Instancia de colas para paquetes de Datos provenientes de los nodos emisores.

Creación de Tareas para la lectura de datos de los sensores.

Definición en la línea **170** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

#### **void SoilTask (void \* parameter)**

Tarea que procesa los datos del sensor de humedad de suelo.

Mensajes de alerta para los umbrales de Humedad del suelo.

Definición en la línea **105** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

#### **void TelegramTask (void \* parameter)**

Tarea dedicada al envío de mensajes por Telegram.

Espera mensajes de las otras tareas y los envía usando el bot configurado.

Mensajes de alerta cuando los mensajes se envían o no a telegram.

Definición en la línea **151** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

---

## **Documentación de variables**

### **WiFiClientSecure client**

Definición en la línea **29** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

### **QueueHandle\_t dhtQueue**

Colas para manejar los datos recibidos por cada tipo de sensor.

Definición en la línea **50** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

### **uint8\_t dhtSenderMAC[] = {0x08, 0xD1, 0xF9, 0xEE, 0x0A, 0x04}**

MAC addresses de los nodos emisores.

Definición en la línea **40** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

### **QueueHandle\_t ldrQueue**

Definición en la línea **52** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

### **uint8\_t ldrSenderMAC[] = {0xa0, 0xa3, 0xb3, 0x2a, 0xE0, 0x20}**

Definición en la línea **42** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

### **QueueHandle\_t msgQueue**

Definición en la línea **53** del archivo **sketch\_may7a.ino**.



**const char\* password = "25310tati"**

Definición en la línea **23** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

**QueueHandle\_t soilQueue**

Definición en la línea **51** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

**uint8\_t soilSenderMAC[] = {0xa0, 0xb7, 0x65, 0x1b, 0x18, 0x50}**

Definición en la línea **41** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

**const char\* ssid = "iPhone"**

Librerías a utilizar para cada uno de los componentes.

Credenciales WiFi para conectar el receptor a internet

Definición en la línea **22** del archivo **sketch\_may7a.ino**.

## sketch\_may7a.ino

Ir a la documentación de este archivo.

```
00001
00009 #ifdef ESP32
00010     #include <WiFi.h>
00011 #else
00012     #include <ESP8266WiFi.h>
00013 #endif
00014
00015 #include <esp_now.h>
00016 #include <WiFiClientSecure.h>
00017 #include <UniversalTelegramBot.h>
00018 #include <time.h>
00019 #include "esp_wifi.h"
00020
00022 const char* ssid      = "iPhone";
00023 const char* password = "25310tati";
00024
00026 #define BOTtoken      "7672713502:AAH55VyilrU-EFleij3dnpqYvRMLxzse58g"
00027 #define CHAT_ID       "5365006160"
00028
00029 WiFiClientSecure client;
00030 UniversalTelegramBot bot(BOTtoken, client);
00031
00033 #define TEMP_THRESHOLD      27.0
00034 #define HUM_THRESHOLD      80.0
00035 #define SOIL_THRESHOLD_LOW  30.0
00036 #define SOIL_THRESHOLD_HIGH 80.0
00037 #define LDR_THRESHOLD      700
00038
00040 uint8_t dhtSenderMAC[] = {0x08, 0xD1, 0xF9, 0xEE, 0x0A, 0x04};
00041 uint8_t soilSenderMAC[] = {0xa0, 0xb7, 0x65, 0x1b, 0x18, 0x50};
00042 uint8_t ldrSenderMAC[] = {0xa0, 0xa3, 0xb3, 0x2a, 0xE0, 0x20};
00043
00045 typedef struct { float temp, hum; } dht_message_t;
00046 typedef struct { float soil; } soil_message_t;
00047 typedef struct { int ldrValue; } light_message_t;
00048
00050 QueueHandle_t dhtQueue;
00051 QueueHandle_t soilQueue;
00052 QueueHandle_t ldrQueue;
00053 QueueHandle_t msgQueue;
00054
00064 void OnDataRecv(const esp_now_recv_info_t *info, const uint8_t *incoming, int len)
00065 {
00066     if (memcmp(info->src_addr, dhtSenderMAC, 6) == 0 && len == sizeof(dht_message_t))
00067     {
00068         dht_message_t d;
00069         memcpy(&d, incoming, len);
00070         xQueueSend(dhtQueue, &d, portMAX_DELAY);
00071     } else if (memcmp(info->src_addr, soilSenderMAC, 6) == 0 && len ==
00072 sizeof(soil_message_t)) {
00073         soil_message_t s;
00074         memcpy(&s, incoming, len);
00075         xQueueSend(soilQueue, &s, portMAX_DELAY);
00076     } else if (memcmp(info->src_addr, ldrSenderMAC, 6) == 0 && len ==
00077 sizeof(light_message_t)) {
00078         light_message_t l;
00079         memcpy(&l, incoming, len);
00080         xQueueSend(ldrQueue, &l, portMAX_DELAY);
00081     }
00082 }
00083
00085 void DHTTask(void *parameter) {
00086     dht_message_t d;
00087     for (;;) {
00088         if (xQueueReceive(dhtQueue, &d, portMAX_DELAY)) {
00089             String msg = "";
00090             Serial.printf("DHT: T=%.2f°C, H=%.2f%%\n", d.temp, d.hum);
00091             if (d.temp > TEMP_THRESHOLD) msg += "âš Temp alta: " + String(d.temp, 2) +
00092 "Â°C\n";
```

```

00092     if (d.hum > HUM_THRESHOLD) msg += "ðŸ’$ Hum alta: " + String(d.hum, 2) +
"%\n";
00093     if (msg.length()) {
00094         char* buf = (char*)malloc(msg.length() + 1);
00095         msg.toCharArray(buf, msg.length() + 1);
00096         xQueueSend(msgQueue, &buf, portMAX_DELAY);
00097     }
00098 }
00099 }
00100 }
00101
00105 void SoilTask(void *parameter) {
00106     soil_message_t s;
00107     for (;;) {
00108         if (xQueueReceive(soilQueue, &s, portMAX_DELAY)) {
00109             String msg = "";
00110             Serial.printf("Suelo: %.1f%%\n", s.soil);
00114             if (s.soil < SOIL_THRESHOLD_LOW) msg += "ðŸ€± Suelo muy seco: " +
String(s.soil, 1) + "%\n";
00115             else if (s.soil > SOIL_THRESHOLD_HIGH) msg += "ðŸ’$ Suelo muy hÃ°medo: " +
String(s.soil, 1) + "%\n";
00116             if (msg.length()) {
00117                 char* buf = (char*)malloc(msg.length() + 1);
00118                 msg.toCharArray(buf, msg.length() + 1);
00119                 xQueueSend(msgQueue, &buf, portMAX_DELAY);
00120             }
00121         }
00122     }
00123 }
00124
00128 void LDRTask(void *parameter) {
00129     light_message_t l;
00130     for (;;) {
00131         if (xQueueReceive(ldrQueue, &l, portMAX_DELAY)) {
00132             String msg = "";
00133             Serial.printf("LDR: %d\n", l.ldrValue);
00137             if (l.ldrValue > LDR_THRESHOLD) msg += "ðŸ€’ Luz baja: " + String(l.ldrValue)
+ "\n";
00138             else msg += "ðŸ’; Luz normal: " +
String(l.ldrValue) + "\n";
00139             char* buf = (char*)malloc(msg.length() + 1);
00140             msg.toCharArray(buf, msg.length() + 1);
00141             xQueueSend(msgQueue, &buf, portMAX_DELAY);
00142         }
00143     }
00144 }
00145
00151 void TelegramTask(void *parameter) {
00152     char* recvBuffer;
00153     for (;;) {
00154         if (xQueueReceive(msgQueue, &recvBuffer, portMAX_DELAY)) {
00155             bool ok = bot.sendMessage(CHAT_ID, String(recvBuffer), "");
00159             Serial.println(ok ? "â€œ... Telegram enviado" : "â€œ Error en Telegram");
00160             free(recvBuffer);
00161         }
00162     }
00163 }
00164
00170 void setup() {
00171     Serial.begin(115200);
00172     WiFi.mode(WIFI_STA);
00173     WiFi.begin(ssid, password);
00174     Serial.print("Conectando WiFi");
00175     while (WiFi.status() != WL_CONNECTED) {
00176         delay(500); Serial.print(".");
00177     }
00178     Serial.println("\nConectado IP: " + WiFi.localIP().toString());
00179
00180     int canal = WiFi.channel();
00181     Serial.printf("Canal: %d\n", canal);
00182     configTime(-5 * 3600, 0, "pool.ntp.org", "time.nist.gov");
00183     struct tm ti;
00184     while (!getLocalTime(&ti)) delay(200);
00185     Serial.printf("Hora: %02d:%02d:%02d\n", ti.tm_hour, ti.tm_min, ti.tm_sec);
00186
00187     client.setInsecure();
00188     bot.sendMessage(CHAT_ID, "ðŸ’- Bot receptor iniciado", "");

```

```

00192 dhtQueue = xQueueCreate(5, sizeof(dht_message_t));
00193 soilQueue = xQueueCreate(5, sizeof(soil_message_t));
00194 ldrQueue = xQueueCreate(5, sizeof(light_message_t));
00195 msgQueue = xQueueCreate(5, sizeof(char*));
00199 xTaskCreate(DHTTask, "DHTTask", 4096, NULL, 1, NULL);
00200 xTaskCreate(SoilTask, "SoilTask", 4096, NULL, 1, NULL);
00201 xTaskCreate(LDRTask, "LDRTask", 4096, NULL, 1, NULL);
00202 xTaskCreate(TelegramTask, "TelegramTask", 8192, NULL, 1, NULL);
00203
00204 esp_wifi_set_channel(canal, WIFI_SECOND_CHAN_NONE);
00205 if (esp_now_init() != ESP_OK) {
00206     Serial.println("Error al iniciar ESP-NOW");
00207     return;
00208 }
00209 esp_now_register_recv_cb(OnDataRecv);
00210
00211 esp_now_peer_info_t peer = {};
00212 peer.channel = canal;
00213 peer.encrypt = false;
00214
00215 memcpy(peer.peer_addr, dhtSenderMAC, 6);
00216 esp_now_add_peer(&peer);
00217
00218 memcpy(peer.peer_addr, soilSenderMAC, 6);
00219 esp_now_add_peer(&peer);
00220
00221 memcpy(peer.peer_addr, ldrSenderMAC, 6);
00222 esp_now_add_peer(&peer);
00223 }
00224
00228 void loop() {
00229     vTaskDelay(portMAX_DELAY);
00230 }

```