

Zastosowania systemów wbudowanych



Politechnika
Wrocławska

Miłosz Białczak
Mateusz Gniewkowski
Beata Szeląg

Prowadzący: dr inż. Marek Woda

DD:MM:RR

Spis treści

1 Wstęp	2
2 Założenia projektowe	3
3 Technologie	4
4 Projekt Systemu	5
4.1 Raspberry Pi - Google Assistant	5
4.1.1 Spis urządzeń	5
4.1.2 Schemat połączeń	8
4.2 ESP8266	9
4.2.1 Spis urządzeń	9
4.2.2 Schemat połączeń	12
5 Realizacja	13
5.1 Raspberry Pi - Google Assistant	13
5.1.1 Projekt fizyczny	13
5.1.2 Instalacja Google Assistant	14
5.1.3 Opis pliku wejściowego	14
5.1.4 Własne komendy	17
5.2 ESP8266	20
5.2.1 Projekt fizyczny	20
5.2.2 Pierwsze użycie płytki i konfiguracja IDE	20
5.2.3 Opis działania programu	20
6 Wnioski	23

Rozdział 1

Wstęp

Rozdział 2

Założenia projektowe

Rozdział 3

Technologie

Rozdział 4

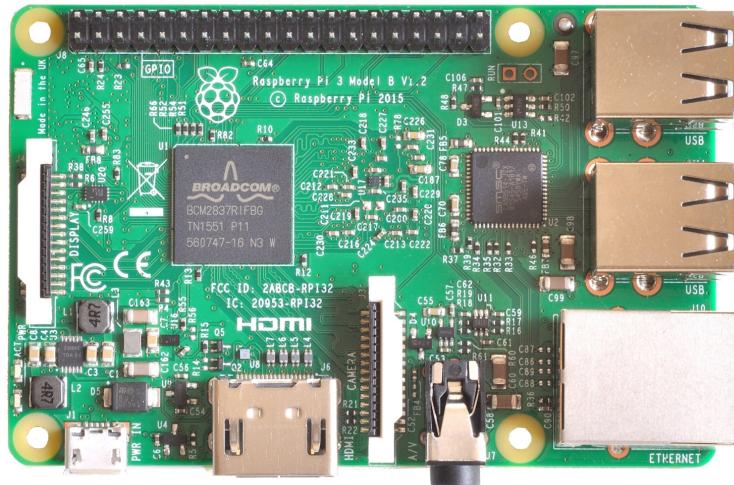
Projekt Systemu

4.1 Raspberry Pi - Google Assistant

Głównym elementem naszego projektu jest mikrokomputer Raspberry Pi 3 w wersji B. Zostanie na nim zainstalowany serwer aplikacji webowej (omówiony w rozdziale jtu wstaw rozdział i Google Assistant. W niniejszej części dokumentu zostanie omówiony projekt bezpośredniego połączenia Raspberry Pi z urządzeniami zewnętrznymi (takimi jak głośnik, mikrofon) stanowiącymi razem pełną integralną całość, w założeniu mającą znaleźć się w jednej obudowie. Zdalny moduł wykorzystujący ESP8266 zostanie omówiony w innej części tego dokumentu.

4.1.1 Spis urządzeń

1. Raspberry Pi 3 w wersji B



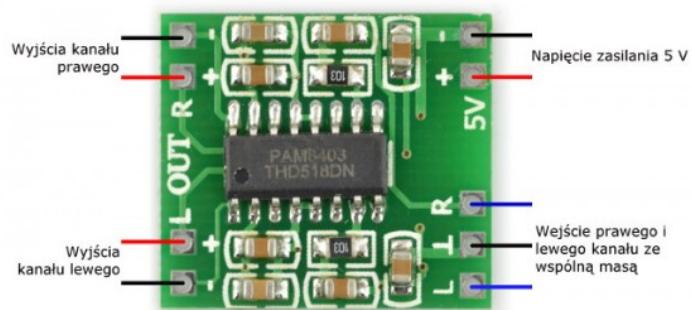
2. Zewnętrzna karta dźwiękowa Virtual 7.1 Channel USB



3. Głośnik 3W 8Ohm 40x88mm



4. Wzmacniacz audio stereo PAM8403 5V 3W - dwukanałowy



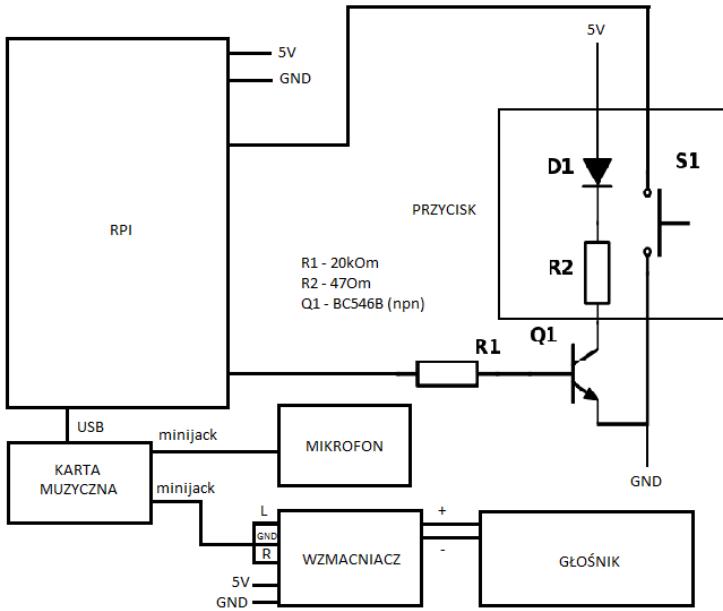
5. Przycisk Arcade Push Button niebieski z podświetleniem



6. mikrofon

4.1.2 Schemat połączeń

Na poniższym schemacie zaprezentowano układ połączeń wyżej wymienionych elementów. Rezystancje oporników mogą się różnić ze względu na wykorzystany tranzystor i rodzaj diody świecącej. W większości przypadków układ typu "klucz npn" będzie potrzebny, gdyż napięcie przewodzenia diody może okazać na tyle niskie, że będzie możliwe zasilenie jej z portu GPIO (niestety nie było tak w naszym przypadku).

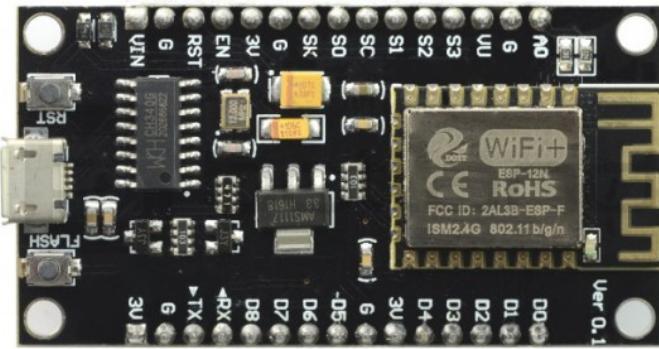


4.2 ESP8266

Drugim kluczowym elementem naszego projektu jest układ wykorzystujący moduł *ESP8266*. Zostanie do niego podłączony nadajnik IR, odbiornik IR i bateria. Gdy odczyt sygnału, nadawanego przez pierwsze z urządzeń, nie będzie możliwy, znaczy to, że na drodze wiązki znajduje się jakaś przeszkoda - w założeniach ma to być list. Moduł zostanie oprogramowany tak aby, co jakiś ustalony czas, wysyłać do serwera informacje o odczycie. W finalnej wersji układ ma zostać zamontowany w skrzynce.

4.2.1 Spis urządzeń

1. ESP8266 z ModeMCU v3



2. Odbiornik TSOP4836

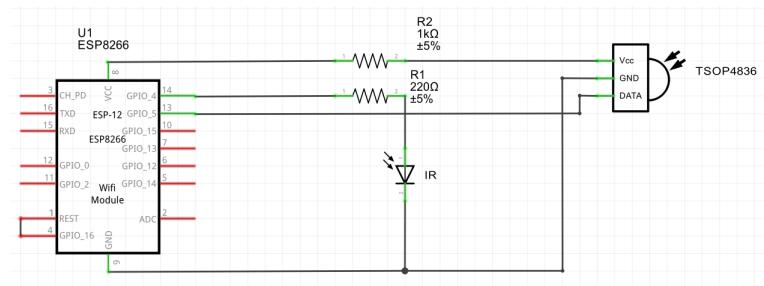


3. Nadajnik IR LIRED5C



4.2.2 Schemat połączeń

Poniższy schemat przedstawia układ połączeń wyżej wymienionych elementów. Warto zwrócić uwagę na połączenie pinu GPIO_16 z pinem REST. Pozwoli to przełączać moduł ESP w tryb głębokiego snu - pozwoli to na oszczędzanie baterii.



Rozdział 5

Realizacja

5.1 Raspberry Pi - Google Assistant

5.1.1 Projekt fizyczny

Na podstawie schematu (dostępnego w poprzednim rozdziale) został zbudowany prototyp urządzenia pełniącego rolę asystenta.





5.1.2 Instalacja Google Assistant

Podstawowa konfiguracja Google Assistant jest bardzo dobrze opisana na stronie <https://developers.google.com/assistant/sdk/overview> (zakładka „Python”).

5.1.3 Opis pliku wejściowego

Zakładając projekt z wykorzystującą Google Assistant SDK dostajemy skrypt realizujący podstawową funkcjonalność asystenta:

```
#!/usr/bin/env python

# Copyright (C) 2017 Google Inc.
#
# Licensed under the Apache License, Version 2.0 (the 'License');
# you may not use this file except in compliance with the License.
# You may obtain a copy of the License at
#
#     http://www.apache.org/licenses/LICENSE-2.0
#
# Unless required by applicable law or agreed to in writing, software
# distributed under the License is distributed on an 'AS IS' BASIS,
# WITHOUT WARRANTIES OR CONDITIONS OF ANY KIND, either express or implied.
# See the License for the specific language governing permissions and
# limitations under the License.

from __future__ import print_function
```

```

import argparse
import os.path
import json

import google.oauth2.credentials

from google.assistant.library import Assistant
from google.assistant.library.event import EventType
from google.assistant.library.file_helpers import existing_file


def process_event(event):
    '''Pretty prints events.
    Prints all events that occur with two spaces between each new
    conversation and a single space between turns of a conversation.
    Args:
        event(Event): The current event to process.
    '''
    if event.type == EventType.ON_CONVERSATION_TURN_STARTED:
        print()

    print(event)

    if (event.type == EventType.ON_CONVERSATION_TURN_FINISHED and
        event.args and not event.args['with_on_turn']):
        print()


def main():
    parser = argparse.ArgumentParser(
        formatter_class=argparse.RawTextHelpFormatter)
    parser.add_argument('--credentials', type=existing_file,
                        metavar='OAUTH2_CREDENTIALS.FILE',
                        default=os.path.join(
                            os.path.expanduser('~/.config'),
                            'google-oauthlib-tool',
                            'credentials.json'
                        ),
                        help='Path to store and read OAuth2 credentials')
    args = parser.parse_args()
    with open(args.credentials, 'r') as f:
        credentials = google.oauth2.credentials.Credentials(token=None,
                                                            **json.load(f))

    with Assistant(credentials) as assistant:

```

```

        for event in assistant.start():
            process_event(event)

if __name__ == '__main__':
    main()

```

Powyższy kod tworzy obiekt asystenta (wykorzystując w tym procesie dane uwierzytelniające), po czym w pętli zaczyna przetwarzanie zdarzeń (przykładem zdarzenia jest początek konwersacji wywoływany słowami „Hey Google”). Zmieniając implementację metody process_event możemy wpływać na zachowanie asystenta.

```

def process_event(cp, event, assistant):
    '''Pretty prints events.
    Prints all events that occur with two spaces between each new
    conversation and a single space between turns of a conversation.
    Args:
        event(Event): The current event to process.
    '''
    if event.type == EventType.ON_CONVERSATION_TURN_STARTED:
        print()
        gpio.output(22, True)

    print(event)

    if event.type == EventType.ON_RECOGNIZING_SPEECH_FINISHED:
        try:
            if cp.read_command(event.args['text']):
                assistant.stop_conversation()
        except ValueError as e:
            print(e)

    if (event.type == EventType.ON_CONVERSATION_TURN_FINISHED and
        event.args and not event.args['with_follow_on_turn']):
        print()
        gpio.output(22, False)

```

Powyższy kod przedstawia zmodyfikowaną wersję metody process_event. Najważniejszym elementem jest przechwycenie zdarzenia „ON RECOGNIZING SPEECH FINISHED”, w którym można znaleźć nasze słowa zamienione na tekst (ang. Speech To Text). Dzięki temu, odpowiednio przetwarzając zdarzenie, możemy zaimplementować własne reakcje systemu. W tym celu stworzyliśmy klasę (opisaną dokładniej w dalszej części dokumentu) „Com-

mandProcessor” (cp). Przyjmuje ona treść naszych słów i szuka odpowiedniej komendy do wywołania - w przypadku znalezienia takowej, „rozmowa” z asystentem jest przerywana (nie usłyszmy odpowiedzi od sztucznej inteligencji). W powyższej metodzie dopisaliśmy również reakcje na zdarzenia „ON CONVERSATION TURN STARTED” i „ON CONVERSATION TURN FINISHED” jest to odpowiednio zapalanie i gaszenie diody.

5.1.4 Własne komendy

W celu umożliwienia stworzenia własnych komend powstał skrypt „commands_processor.py”:

```
from inspect import signature
import RPi.GPIO as gpio
import time
import subprocess
from subprocess import CalledProcessError, check_output
import _thread
import os

#additional functions
def is_process_alive(process_name):
    try:
        check_output(["pgrep", process_name])
        output = 0
    except subprocess.CalledProcessError as er:
        output = er.returncode

    if output == 0:
        return True
    else:
        return False

def play_sound(filename):
    os.system("aplay sounds/"+filename)

#####
#custom commands:
```

```

def print_hello(text):
    print("hello")

def print_bye(text):
    print("bye")

def print_text(text):
    print(text)

def play_yt(text):

    if is_process_alive("vlc"):
        return

    play_sound("im_on_it.wav")

    playshell = subprocess.Popen(["/usr/local/bin/mpsyt", ""],
                                stdin=subprocess.PIPE, stdout=subprocess.PIPE)

    playshell.stdin.write(bytes('/' + text + '\n\n', 'utf-8'))
    playshell.stdin.flush()

    gpio.setmode(gpio.BCM)
    gpio.setup(23, gpio.IN, pull_up_down=gpio.PUD_UP)

    print("STARTING VLC...")
    while(not is_process_alive("vlc")):
        time.sleep(1)

    print("MUSIC IS PLAYING")
    while(gpio.input(23) and is_process_alive("vlc")):
        time.sleep(1)

    subprocess.Popen(["/usr/bin/pkill", "vlc"], stdin=subprocess.PIPE)
    playshell.kill()

#####
#



class CommandProcessor(object):

    commands = [
        ("hello", print_hello),
        ("bye", print_bye),

```

```

        ("print", print_text),
        ("play", play_yt)
    ]

def read_command(self, text):
    try:
        command = next(x for x in self.commands if text.startswith(x[0]))
    except StopIteration as err:
        return False

    text = text.replace(command[0], "", 1)
    text = text.strip()
    method = command[1]

    sig = signature(method)
    length = len(sig.parameters)
    if (length == 0):
        return _thread.start_new_thread(method, ())
    elif (length == 1):
        _thread.start_new_thread(method, (text,))
    else:
        raise ValueError("EXCEPTION: Trying to call a function
                        with more than one parameter")

return True

```

Klasa „CommandProcessor” została wspomniana w poprzednim podrozdziale - przetwarza ona komendy użytkownika decydując o tym, czy były one przeznaczone dla asystenta, czy nie. Zmienna „commands” jest mapą słów kluczowych w komendach na funkcje, które w ramach danej komendy mają być wywołane. Metoda „read_command” sprawdza czy pierwsze słowa wyowiedzi użytkownika znajdują się w zmiennej „commands”. Jeżeli tak, to w osobnym wątku wywoływana jest odpowiednia funkcja (przykłady funkcji można znaleźć wyżej w kodzie) i zwracana jest wartość True, jeżeli nie to zwracana jest wartość False.

5.2 ESP8266

5.2.1 Projekt fizyczny

Na podstawie schematu (dostępnego w poprzednim rozdziale) został zbudowany prototyp zbierający dane o stanie zapełnienia skrzynki.

5.2.2 Pierwsze użycie płytka i konfiguracja IDE

Przed pierwszym użyciem płytki zalecane jest zaktualizowanie jej firmware'u. Instrukcja wykonania tego znajduje się na stronie <http://hobbyspace.pl/nodemcu-jak-wgrac-firmware/>.

Do oprogramowania płytki zostało wykorzystane Arduino IDE (v.1.8.5). W celu uzyskania możliwości współpracy z wcześniej wspomnianym IDE konieczne było dodanie nowego adresu URL dla menadżera płytka w zakładce preferencje - dzięki temu możliwe było pobranie odpowiednich bibliotek obsługujących moduł *ESP*. Oto wymagany tam link http://arduino.esp8266.com/stable/package_esp8266com_index.json.

5.2.3 Opis działania programu

Poniżej przedstawiono program, który ma zostać uruchomiony na płytce *ESP*.

```
#include <ESP8266WiFi.h>
#include <ESP8266HTTPClient.h>

const char* ssid = "*****"; // type your ssid
const char* password = "*****"; // type your password
WiFiClient client;

int IRledPin = 4; // Dioda IR nadawcz
int TSOPPin = 5; // Dioda TSOP odbiorcza

// Start setup
void setup() {
    pinMode(TSOPPin, INPUT);
    pinMode(IRledPin, OUTPUT);
    digitalWrite(IRledPin, LOW);
    WiFiConnect();
}
```

```

//Main loop
void loop() {
    measurement();
    ESP.deepSleep(30e6); // 30e6 is 30 microseconds
}

//////
//IR//
//////

// Measurement IR
void measurement()
{
    digitalWrite(IRledPin, HIGH);
    //waiting 10 seconds for IR signal
    int result = pulseIn(TSOPPin,LOW,10000000);
    digitalWrite(IRledPin, LOW);
    reaction(result);
}

// Reaction if something in box
void reaction(int result){
    if(result == 0){
        SendPOST("1");
    }
    else{
        SendPOST("0");
    }
}
///////
//WiFi//
///////

// Connect to WiFi network
void WiFiConnect() {
    WiFi.mode(WIFI_AP_STA);
    WiFi.begin(ssid, password);
    while (WiFi.status() != WL_CONNECTED) {
        delay(500);
    }
}
// Send POST request to URL
void SendPOST(String URL)
{
    String URL = "http://192.168.137.63:5000/state/" + Data;
    HTTPClient http;
}

```

```
//Specify request destination
http.begin(URL);
//Specify content-type header
http.addHeader("Content-Type", "text/plain");
//Send the request (returning code
int httpCode = http.POST(Data);
//Get the response payload
String payload = http.getString();
http.end();
}
```

W głównej pętli programu wywołujemy dwie funkcje: *measurement* i *deepSleep*. Pierwsza z nich jest funkcją własną odpowiedzialną za pomiar. Uručhamia ona nadajnik i odbiornik podczerwieni, po czym, na podstawie zebranych danych , ustala, czy w skrzynce znajdują się listy (list powinien przecinać wiązkę podczerwieni). Następnie informacja o stanie skrzynki jest wysyłana do serwera (funkcja *reaction*). Druga metoda jest metodą systemową, która (jak zostało to opisane w poprzednim rozdziale) pozwala uśpić płytke na określony czas.

Rozdział 6

Wnioski