Projet IoT

Acquisition de données via une prise OBD2

Par Ugo AVDIBEGOVIC et Manel BENAMMAR



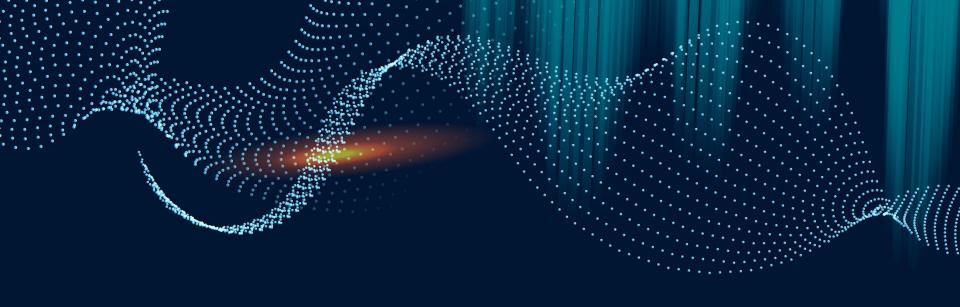
LE PROJET

Présentation du contexte et du projet :... général 02

TRAVAUX REALISES

03

LES DIFFICULTES



01

LE PROJET

Présentation du Projet

PRESENTATION DU PROJET





Prise OBD2

Données température, vitesse, pression etc...

Système communicant

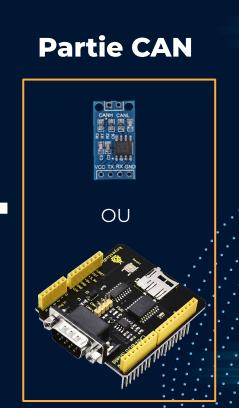
=W4N

LoRaWAN

Matériels utilisés







Prise OBD 2



Décomposition des tâches



Conception du système

Choix des composant, conception du systèmes, vérification



Programmation et test

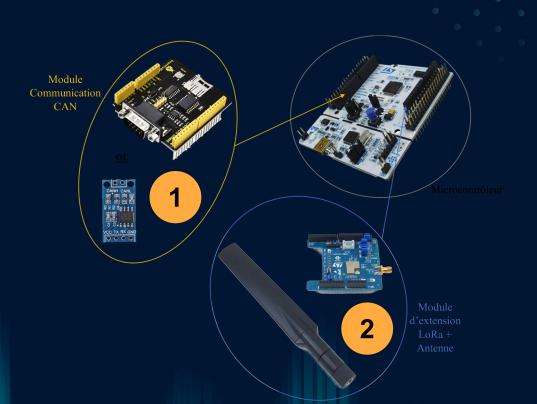
STM32Cube IDE, documentation, test sur voiture



LoRaWAN

Création du device sur Capus IoT, programmation carte extension LoRa

Conception du système



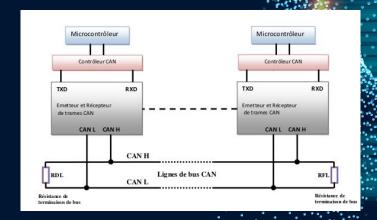
- Soudure + compréhension fonctionnement CAN
- 2 Shield LoRa: communication LoRaWan

Protocole CAN

• Principe de diffusion d'informations

Vitesse de transmission de 500 kb/s

• Constitution de la trame



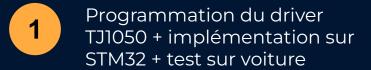


Programmation et test



Programmation et test

STM32Cube IDE, documentation, test sur voiture





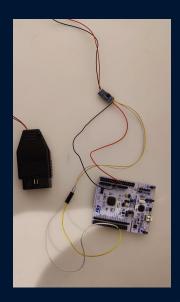
Programmation du shield ks0411 + implémentation sur STM32 + test sur voiture



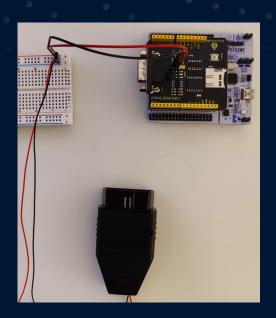
Configuration de la carte LoRa + implémentation sur STM32



Résultat obtenu



Version 1 avec le driver CAN



Version 2 avec le shield CAN

03

DIFFICULTÉS RENCONTRÉES

"L'important c'est de participer"

DIFFICULTÉS RENCONTRÉES

Port CAN

- Aucune données lues -> problème d'un FIFO vide
- Fiabilité du système
- Données reçues ne peuvent pas être vérifiés

LoRaWAN

- Pas de données à envoyer
- Manque de temps

SOLUTIONS POSSIBLES

Changer driver pour module

- Tester communication bus CAN entre 2 cartes STM32
- Première version fonctionnelle programmé en Arduino
- You can define one of the concepts here

LoRaWAN

- Programmation materiel
- Envoi de données créer par nous

Conclusion

Merci pour votre attention.