

# Cahier des charges

Ce qu'on nous demande

Poubelles

Hub Arduino

Serveur

**Application Mobile** 

Questions ouvertes

## Ce qu'on nous demande

- 3 poubelles avec capteurs / actuateurs
- 1HUB Arduino
- 1 serveur
- 1 application mobile AR Unity

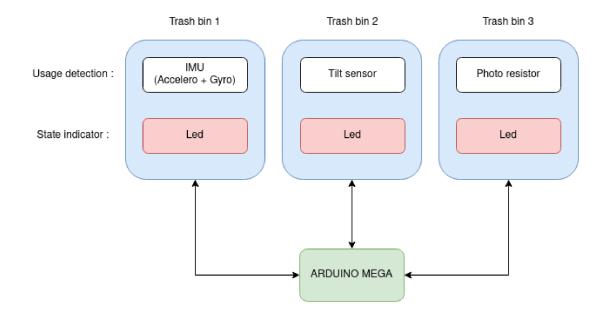
## **▼** Poubelles

Il faut au moins 3 poubelles contenants des capteurs et actuateurs (leds, moteurs, ...).

Les poubelles seront modélisées à l'échelle ~1:5 (~10cm de large) en impressions 3D.

Ces poubelles seront sous forme de petites impressions 3D

En total: il faut a moins 3 capteurs et 1 actuateur.



Connexion filaire (I2C?) avec le MCU

Les poubelles doivent être représentées en AR; les poubelles physiques ne sont pas forcément au même endroit que les modèles AR.

#### Poubelle 0

S'ouvre (avec un moteur) si mouvement détecté (mains / pied ...)

#### Capteurs:

- capteur d'obstacle pour ouvrir la poubelle automatiquement
  - o Ouvre la poubelle en cas d'objet détecté
  - Ferme la poubelle s'il n'y plus d'objet détecté après 5 secondes

#### Actuateurs:

• moteur servo pour ouvrir/fermer la poubelle

#### Poubelle 1

#### Capteurs:

- Lecteur / Carte RFID pour demander un ramassage
- capteur de flamme pour détecter les émeutes
  - o Envoie en permanence l'état du capteur quand feu détecté

Envoie une seule fois l'état quand feu plus détecté

#### Actuateurs:

- buzzer(s) passif
  - Son grâve quand mauvais carte lue par le lecteur RFID
  - Son aiguë quand bonne carte lue
  - Alarme incendie quand feu détecté

#### Poubelle 2

S'ouvre avec une carte RFID

#### Capteurs:

- pavé numérique pour demander un ramassage
  - Appuyer sur les chiffres pour entrer un code, dès celui-ci est complet, il est testé, s'il est bon, une demande de ramassage est réalisée
  - Appuyer 1 seconde sur '\*' pour afficher le mot de passe
  - Appuyer sur '#' pour effacer le code

#### Actuateurs:

- moteur pas à pas
- LCD pour afficher divers informations

## **▼** Hub Arduino

Le MCU est connecté (par fil) au poubelles. Son rôle est d'agréger les données des capteurs et les exposer via une API.

## Au démarrage

L'Arduino doit demander l'état des actuateurs pour les mettre à jour.

#### Communication avec le serveur

La connexion Arduino/Serveur aura besoin de *pings* constants (ex: toutes les 5 secondes), pour permettre de gérer les cas ou la connexion est perdu ou le serveur devient inaccessible.

L'Arduino ne permettra qu'une connexion à un client (mobile) en même temps. toute autre tentative de connexion sera rejetée tant que la partie en cours n'est pas terminée.

#### ▼ Serveur

Le serveur est un proxy/broker MQTT Mosquitto (<a href="https://mosquitto.org/">https://mosquitto.org/</a>).

#### Communication avec l'Arduino

Le serveur dicte l'état des actuateurs à l'Arduino.

## ▼ Architecture suggérée par le Bootstrap

On nous fournis une API HTTP Node-RED qui contient 3 endpoints:

- GET /status?id=ID&key=API\_KEY retourne l'état actuel du capteur ID
- GET /status\_all?key=API\_KEY retourne l'état des tous les capteurs.
- GET /sensors?id=ID&key=API\_KEY&... pour poster un nouvel état pour le capteur ID, les données (représentées par ...) sont sauvegardées dans un fichier sensor\_value\_ID

Dans ce modèle, l'Arduino est un client qui pousse périodiquement l'état des poubelles via /sensors et l'appli mobile utilise /status et /status\_all.

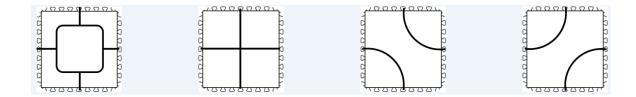
#### Notre architecture

L'approche du dessus ne semble pas très scalable.

Peut être utiliser le protocole MQTT ? (modèle publisher / broker / subscriber)

## ▼ Application Mobile

Application ARKit/ARCore en Unity qui affiche le trajet d'un camion éboueur sur un trajet définit par des cartes au trajets suivants :



- 1. Rond-point
- 2. Carrefour (virages autorisés)
- 3. Virages
- 4. Virages 90°

#### **Parcours**

La position du camion sera entièrement décidée par l'appli mobile

Le camion commence sa tournée des lors que les 3 poubelles sont plus dans leurs état par défaut.

L'application affiche des représentations des trois poubelles sur le trajet du camion.

Le parcours sera décidé au hasard à la Keynote (parcours **non** prédéterminé).

## **Tracking / Cartes AR**

On posera des papiers avec des motifs détectables par ARCore, comme des codes QR

(reste à décider le pattern exact).

Peut être possibilité de traquer sans carte?

## **Partie Affichage**

Les camions et poubelles seront représentées dans un premier temps par des formes simples (des cubes) et plus tard des modèles plus complexes.

#### Communication avec le serveur

Le client décide seul de la position actuelle du camion.

## Interaction avec l'Arduino / Serveur

Quelques suggestions:

Bouton reset

- Start / stop
- Contrôle de la vitesse
- Contrôle LEDs

## **Questions ouvertes**

- Quel protocole utiliser pour la communication Arduino ↔ Serveur ↔
  Mobile ?
  - HTTP, HTTPS, ou MQTT?
  - → A priori MQTT, le protocole est supporté nativement par l'ESP 8266
- Comment sécuriser l'échange de données entres les parties ?
  - TLS, Chiffrement E2E?
  - → L'ESP-8??? semble
  - Quelles sont les menaces / vulnérabilités qu'on peut avoir ?
- Comment faire pour détecter les tapis ?
  - On détecte les tapis directement ?
  - On colle un code sur papier?