Ministerul Educaţiei, Culturii și Cercetării al Republicii Moldova
Universitatea Tehnică a Moldovei
Departamentul Ingineria Software și Automatică

RAPORT

Lucrare de laborator Nr.4.1
Disciplina: IoT
Tema: Actuatori cu interfată binară. Releu

A efectuat: st.gr.TI-212,
Vlasitchi Stefan

A verificat : asist. univ.
Lupan Cristian

Chișinău 2024

Definirea problemei:

Să se realizeze o aplicație in baza de MCU care va controla dispozitivele de acționare cu comenzi recepționate de la interfața serială și raportare către LCD.

Dispozitivele de acționare vor fi următoarele:

- un bec electric prin intermediul releului cu comenzi de ON si OFF

Obiective:

1. Implementarea comunicării seriale pentru recepționarea comenzilor;
2. Controlul releului pentru acționarea becului electric;
3. Afișarea stării pe LCD.

INTRODUCERE

Actuatorii reprezintă componente esențiale în sisteme automatizate, având rolul de a transforma un semnal de control (electronic sau mecanic) într-o acțiune fizică. În esență, un actuator este un dispozitiv care primește o comandă de la un sistem de control (precum un microcontroler) și o convertește într-o mișcare sau într-o altă formă de energie utilă, cum ar fi activarea unui releu pentru a aprinde un bec sau pentru a mișca un motor electric.

Într-un sistem automatizat, actuatoarele permit interacțiunea cu mediul fizic, permițând funcții precum mișcarea mecanică, controlul poziției, aprinderea sau stingerea unui dispozitiv și multe altele. Controlul precis al actuatorilor este important în aplicații variate, de la automatizarea industrială și robotică până la dispozitive inteligente de uz casnic.

Exemple de actuatori:

- Releurile – permit controlul dispozitivelor de putere (ex. becuri, motoare) printr-un semnal de control de joasă tensiune. Un releu poate fi acționat pentru a închide sau deschide un circuit electric.
- Motoarele electrice – utilizate pentru mișcarea componentelor, fiind acționate în funcție de intensitatea și direcția curentului.

EFECTUAREA LUCRĂRII

Materiale necesare:

- **Microcontroler** (Arduino Mega) folosit ca microcontroler principal pentru controlul releului și afișarea stării pe LCD. Acesta va primi comenzi prin interfața serială și va controla becul;
- **Releu** va fi utilizat pentru a comanda aprinderea și stingerea LED-ului, care simulează becul electric în această configurație;
- **LED** folosit pentru a reprezenta vizual becul aprins/stins. Acesta va fi conectat la terminalul NO (normally open) al releului, ceea ce permite LED-ului să se aprindă doar când releul este activat;
- **Display LCD I2C** pentru a afișa starea becului (aprins sau stins). Interfața I2C simplifică conexiunile necesare pentru LCD, reducând numărul de pini necesari pe Arduino Mega;
- **Surse de alimentare și fire de conectare** asigură alimentarea circuitului și conectarea între componente;
- **Modul de alimentare (VCC)** – în acest caz, simbolul de alimentare „VCC” este un nod virtual ce asigură o conexiune constantă de 5V.

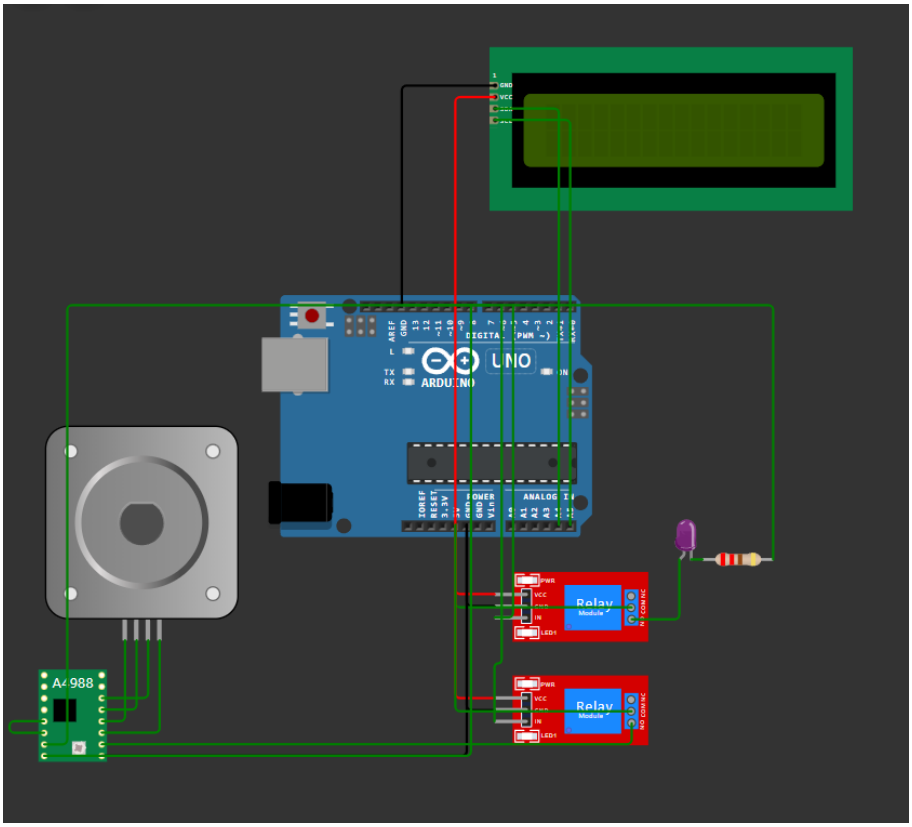

Figura 1 – Ansamblarea circuitului virtual

Modul de lucru

Utilizând această aplicație în bază de MCU, putem gestiona starea unui LED (aprins/stins), utilizând un releu comandat de microcontroler prin intermediul terminalului **Serial.**

```
#include <Wire.h>
#include "BulbController.h"
#include "MotorController.h"
#include "DisplayController.h"

// Pin definitions
const int relayPin = 5;       // Relay control pin for the bulb
const int relay2Pin = 6;      // Optional second relay control pin, if used
const int stepPin = 7;        // Step pin for A4988
const int dirPin = 8;         // Direction pin for A4988

void setup() {
  //Serial.begin(9600);

  // Initialize each module
  initBulb(relayPin);
  initMotor(stepPin, dirPin);
  initDisplay();

  // Initial display message
  showMessage("System Ready");
}
```

Mai sus are loc instanțierea stărilor primare a componentelor, configurând microcontrolerul pentru a putea controla releul și LCD-ul si motorul prin releu.

```
  void loop() {
  if (Serial.available()) {
    String command = Serial.readStringUntil('\n');
    command.trim();

    if (command == "bulb on") {
      controlBulb(true);
    }
    else if (command == "bulb off") {
      controlBulb(false);
    }
    else if (command == "motor clockwise") {
      controlMotor(200, HIGH);  // Move clockwise for 200 steps
    }
    else if (command == "motor counterclockwise") {
      controlMotor(200, LOW);   // Move counterclockwise for 200 steps
    }
  }
}
```

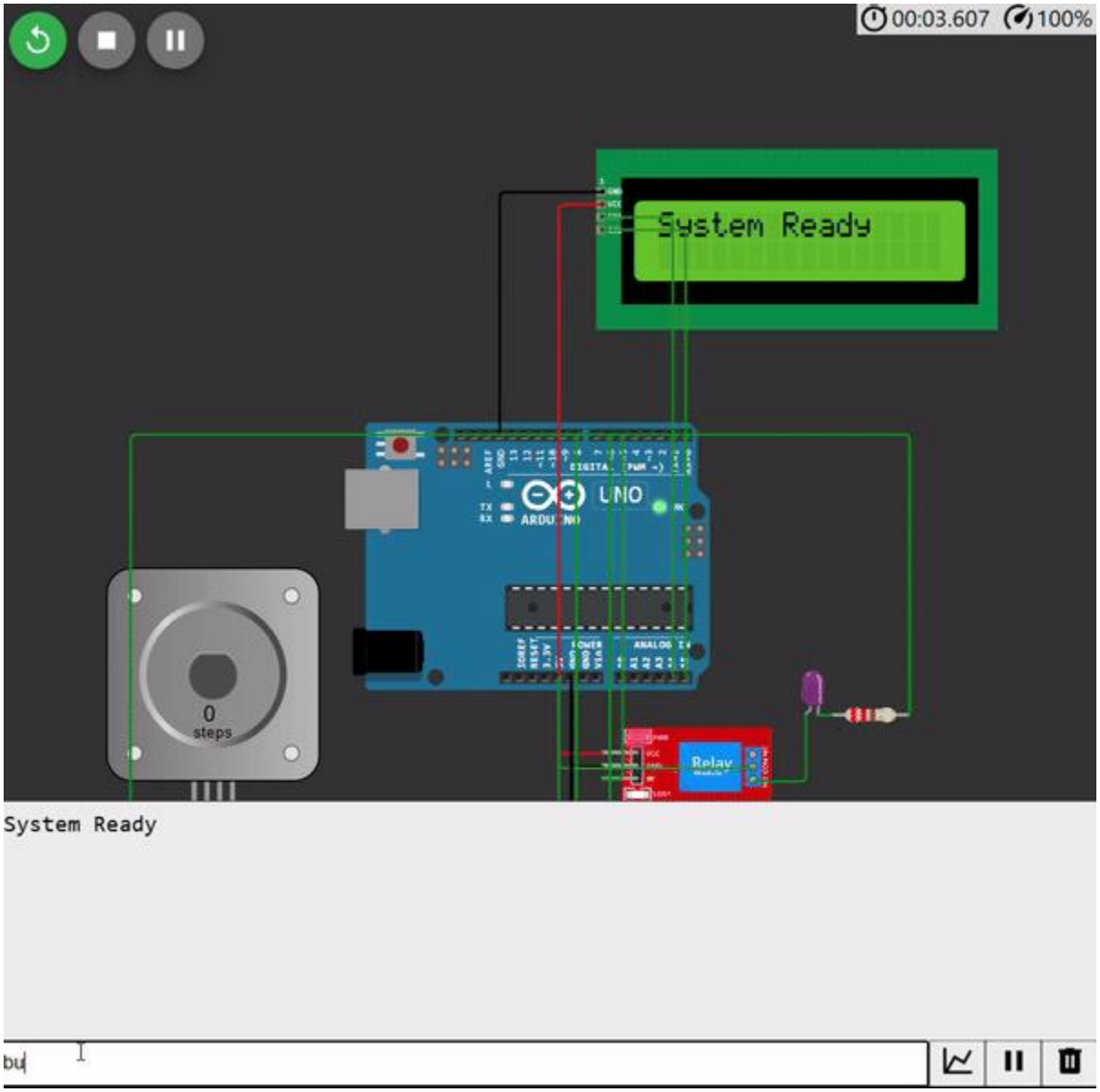

Figura 2 – Simularea aplicației în wokwi

Figura 3 – Circuitul fizic

CONCLUZIE

Lucrarea de laborator a demonstrat aplicarea practică a controlului unui actuator simplu (releu) prin intermediul unui microcontroler Arduino Mega. Prin utilizarea interfeței seriale, sistemul primește comenzi binare (ON/OFF) pentru a controla un bec electric, simulând funcționalitatea unui sistem IoT

de automatizare. Afișajul LCD a oferit o modalitate eficientă de feedback vizual, permițând utilizatorului să vizualizeze starea actuală a releului în timp real.

Anexa 1

Fișierul stdinout.h

```
#ifndef _STDINOUT_H
#define _STDINOUT_H

// no need to make an instance of this yourself
class initializeSTDINOUT
{
        static size_t initnum;
public:
        // Constructor
        initializeSTDINOUT();
};

// Call the constructor in each compiled file this header is included in
// static means the names won't collide
static initializeSTDINOUT initializeSTDINOUT_obj;

#endif
```

Fișierul stdinout.cpp

```
#if ARDUINO >= 100
#include "Arduino.h"
#else
#include "WProgram.h"
#endif
#include <stdio.h>
#include "stdinout.h"

// Function that printf and related will use to print
static int serial_putchar(char c, FILE *f)
{
  if (c == '\n') {
    serial_putchar('\r', f);
  }

  return Serial.write(c) == 1 ? 0 : 1;
}
// Function that scanf and related will use to read
static int serial_getchar(FILE *)
{
  // Wait until character is avilable
  while (Serial.available() <= 0) { ; }

  return Serial.read();
}

static FILE serial_stdinout;

static void setup_stdin_stdout()
```

```
{
  // Set up stdout and stdin
  fdev_setup_stream(&serial_stdinout, serial_putchar, serial_getchar, _FDEV_SETUP_RW);
  stdout = &serial_stdinout;
  stdin  = &serial_stdinout;
  stderr = &serial_stdinout;
}

// Initialize the static variable to 0
size_t initializeSTDINOUT::initnum = 0;

// Constructor that calls the function to set up stdin and stdout
initializeSTDINOUT::initializeSTDINOUT()
{
  if (initnum++ == 0) {
    setup_stdin_stdout();
  }
}
```

Anexa 2

main.cpp

```
#include <Wire.h>
#include "stdinout.h"
#include "BulbController.h"
#include "MotorController.h"
#include "DisplayController.h"

// Pin definitions
const int relayPin = 5;       // Relay control pin for the bulb
const int relay2Pin = 6;      // Optional second relay control pin, if used
const int stepPin = 7;        // Step pin for A4988
const int dirPin = 8;         // Direction pin for A4988

void setup() {
  Serial.begin(9600);
  printf("Hello \n");
  // Initialize each module
  initBulb(relayPin);
  initMotor(stepPin, dirPin);
  initDisplay();

  // Initial display message
  showMessage("System Ready");
}

void loop() {
  if (Serial.available()) {
    String command = Serial.readStringUntil('\n');
    command.trim();

    if (command == "bulb on") {
      controlBulb(true);
```

```
    }
    else if (command == "bulb off") {
      controlBulb(false);
    }
    else if (command == "motor clockwise") {
      controlMotor(200, HIGH);  // Move clockwise for 200 steps
    }
    else if (command == "motor counterclockwise") {
      controlMotor(200, LOW);   // Move counterclockwise for 200 steps
    }
  }
}
```

BullbController.h

```
#ifndef BULB_CONTROLLER_H
#define BULB_CONTROLLER_H

void initBulb(int relayPin);
void controlBulb(bool state);

#endif
```

BullbController.cpp

```
#include <Arduino.h>
#include "BulbController.h"
#include "DisplayController.h" // For updating the LCD

int bulbRelayPin;

void initBulb(int relayPin) {
  bulbRelayPin = relayPin;
  pinMode(bulbRelayPin, OUTPUT);
  digitalWrite(bulbRelayPin, LOW); // Ensure the bulb is off initially
}

void controlBulb(bool state) {
  digitalWrite(bulbRelayPin, state ? HIGH : LOW);
  showMessage(state ? "Bulb: ON" : "Bulb: OFF"); // Update LCD
  printf(state ? "Bulb turned ON\n"  : "Bulb turned OFF\n ");
}
```

MotorController.h

```
#ifndef MOTOR_CONTROLLER_H
```

```
#define MOTOR_CONTROLLER_H

void initMotor(int stepPin, int dirPin);
void controlMotor(int steps, bool direction);

#endif
```

MotorController.cpp

```
#include <Arduino.h>
#include "MotorController.h"
#include "DisplayController.h" // For updating the LCD

int motorStepPin, motorDirPin;

void initMotor(int stepPin, int dirPin) {
  motorStepPin = stepPin;
  motorDirPin = dirPin;
  pinMode(motorStepPin, OUTPUT);
  pinMode(motorDirPin, OUTPUT);
}

void controlMotor(int steps, bool direction) {
  digitalWrite(motorDirPin, direction);
  showMessage(direction ? "Motor: CW" : "Motor: CCW"); // Update LCD

  for (int i = 0; i < steps; i++) {
    digitalWrite(motorStepPin, HIGH);
    delayMicroseconds(500); // Adjust for speed if necessary
    digitalWrite(motorStepPin, LOW);
    delayMicroseconds(500);
  }

printf("Motor moved %s for %d steps\n", direction ? "clockwise" : "counterclockwise",
steps);



}
```

DisplayController.h

```
#ifndef DISPLAY_CONTROLLER_H
#define DISPLAY_CONTROLLER_H

void initDisplay();
void showMessage(const String& message);

#endif
```

DisplayController.cpp

```
#include <Wire.h>
#include <LiquidCrystal_I2C.h>
#include "DisplayController.h"

LiquidCrystal_I2C lcd(0x27, 16, 2);

void initDisplay() {
  lcd.init();
  lcd.backlight();
}

void showMessage(const String& message) {
  lcd.clear();
  lcd.setCursor(0, 0);
  lcd.print(message);
}
```

ANEXA 3

diagram.json

```
{
  "version": 1,
  "author": "Ștefan Vlașițchi",
  "editor": "wokwi",
  "parts": [
    { "type": "wokwi-arduino-uno", "id": "uno", "top": 0.6, "left": -0.6, "attrs": {} },
    { "type": "wokwi-relay-module", "id": "relay1", "top": 230.6, "left": 192, "attrs":
{} },
```

```
    {
      "type": "wokwi-led",
      "id": "led1",
      "top": 178.8,
      "left": 330.6,
      "attrs": { "color": "purple", "flip": "1" }
    },
    {
      "type": "wokwi-resistor",
      "id": "r1",
      "top": 215.15,
      "left": 364.8,
      "attrs": { "value": "220" }
    },
    {
      "type": "wokwi-lcd1602",
      "id": "lcd1",
      "top": -204.8,
      "left": 188,
      "attrs": { "pins": "i2c" }
    },
    { "type": "wokwi-relay-module", "id": "relay2", "top": 317, "left": 192, "attrs": {}
},
    { "type": "wokwi-a4988", "id": "drv1", "top": 312, "left": -187.2, "attrs": {} },
    {
      "type": "wokwi-stepper-motor",
      "id": "stepper1",
      "top": 109.21,
      "left": -181.97,
      "attrs": { "size": "17" }
    }
  ],
  "connections": [
    [ "relay1:VCC", "uno:5V", "red", [ "h0" ] ],
    [ "relay1:GND", "uno:GND.2", "black", [ "h0" ] ],
    [ "led1:A", "relay1:NO", "green", [ "v0" ] ],
    [ "r1:1", "led1:C", "green", [ "v0" ] ],
    [ "r1:2", "uno:GND.1", "green", [ "v0" ] ],
    [ "relay1:IN", "uno:5", "green", [ "h0" ] ],
    [ "lcd1:VCC", "uno:5V", "red", [ "h0" ] ],
    [ "lcd1:GND", "uno:GND.1", "black", [ "h0" ] ],
    [ "lcd1:SDA", "uno:A4", "green", [ "h0" ] ],
    [ "lcd1:SCL", "uno:A5", "green", [ "h0" ] ],
    [ "relay1:COM", "uno:5V", "green", [ "h0" ] ],
    [ "relay2:GND", "uno:GND.2", "black", [ "h0" ] ],
    [ "relay2:VCC", "uno:5V", "red", [ "h0" ] ],
    [ "relay2:IN", "uno:6", "green", [ "v-48.2", "h6.5" ] ],
    [ "drv1:GND.1", "uno:GND.2", "black", [ "v0.08", "h246.45" ] ],
    [ "drv1:1B", "stepper1:B-", "green", [ "h48.15", "v-86.32" ] ],
    [ "drv1:1A", "stepper1:A-", "green", [ "h0" ] ],
    [ "drv1:2A", "stepper1:A+", "green", [ "h0" ] ],
    [ "drv1:2B", "stepper1:B+", "green", [ "h0" ] ],
```

```
    [ "drv1:DIR", "uno:8", "green", [ "h0" ] ],
    [ "drv1:STEP", "uno:7", "green", [ "h19.2", "v-365.4" ] ],
    [ "drv1:VDD", "relay2:NO", "green", [ "h0" ] ],
    [ "relay2:COM", "uno:5V", "green", [ "h0" ] ],
    [ "drv1:SLEEP", "drv1:RESET", "green", [ "h-28.8", "v-9.6" ] ]
  ],
  "dependencies": {}
}
```