

BỘ MÔN KỸ THUẬT MÁY TÍNH – VIỄN THÔNG CƠ SỞ VÀ ỨNG DỤNG IOTS

MMH: ITFA436064 Thời gian thực hiện: 01 buổi

Nhóm:

Lê Quang Thương -21161367

Võ Minh Thuận - 21161366

Lê Thị Tuyết Nhi - 21161344

Trần Thị Xuân Hy - 21161323

Bùi Khánh Hưng - 21161319

1. So sánh chuẩn truyền thông Wifi và chuẩn truyền thông Zigbee, Lora, Lorawan.

WIFI

- Tốc độ truyền: wifi thường có tốc độ truyền dữ liệu cao (lên đến 1.3mbps/s), phù hợp cho các ứng dụng yêu cầu băng thông lớn, truyền tải dữ liệu nhanh.
- Phạm vi hoạt động: thường hạn chế trong một khu vực nhất định (dùng cục router) như trong một căn nhà, tầng siêu thị,...
- Tiêu thụ năng lượng: khá lớn so với các chuẩn truyền thông khác, đặc biệt là trong các ứng dụng yêu cầu hoạt động liên tục.

LORA

- Tốc độ truyền: thấp (300mpbs/s), phù hợp với những ứng dụng có phạm vi truyền tải rộng, khả năng chống nhiễu vượt trội.
- Tiêu thụ năng lượng: tiêu thụ ít năng lượng, phù hợp cho các thiết bị IoT yêu cầu tuổi thọ pin dài (thời lượng pin có thể lên đến 10 năm)
 - Phạm vi hoạt động: lớn (đến 15km)
 - Băng tần: 2.4GHz trên toàn thế giới
 - Chi phí thấp

ZIGBEE

- Tốc độ truyền dữ liệu: thấp và không cao như wifi (250kbps/s), phù hợp cho các ứng dụng yêu cầu băng thống thấp như cảm biến.
- Tiêu thụ năng lượng: tiêu thụ ít năng lượng, phù hợp cho các thiết bị IoT yêu cầu tuổi thọ pin dài.
- Phạm vi hoạt động: khoảng cách ngắn (tối đa 75m) chủ yếu dùng môi trường trong nhà
 - Băng tần: 2.4GHz
 - Chi phí thấp

LORAWAN: là giao thức mạng cải tiến từ Lora

- Tốc độ truyền: 10mbps/s cho phép kết nối thiết bị sử dụng Lora
- Tiệu thụ năng lượng: ít tốn năng lượng (20dBm)
 - Phạm vi hoạt động: truyền dẫn tối đa 10km
- Cung cấp định danh, quản lý năng lượng và bảo mất
- Cung cấp mức độ bảo mật như xác thực thiết bị,
 mã hoá dữ liệu
- 2. So sánh thông số kỹ thuật của ESP32 và ESP8266

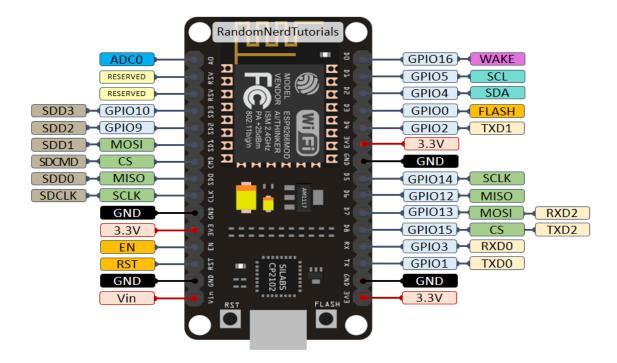
Giống: ESP32 và ESP8266 là hai vi điều khiển phổ biến được sử dụng trong các dự án IoT. Cả hai đều có khả năng kết nối Wi-Fi, giá cả phải chăng và dễ sử dụng. Tuy nhiên, chúng cũng có một số điểm khác biệt quan trọng.

Khác:

Tính năng	ESP32	ESP8266
		Lõi đơn Tensilica Xtensa LX106
Bộ xử lý	Lõi kép Xtensa 160 MHz	80 MHz
Bộ nhớ	4 MB Flash, 520 KB SRAM	4 MB Flash, 80 KB SRAM
	Wi-Fi 802.11 b/g/n, Bluetooth	
Kết nối	4.2 BLE	Wi-Fi 802.11 b/g/n
Chân GPIO	34	17
	UART, SPI, I2C, JTAG,	
Giao tiếp	SDIO, TWAI	UART, SPI, I2C, JTAG, SDIO
	Cảm biến cảm ứng, hiệu ứng	
Cảm biến	Hall, cảm biến nhiệt độ	Không có
Mức tiêu thụ		
điện năng	Cao hơn	Thấp hơn
Giá thành	Cao hơn	Thấp hơn

3. Sơ đồ chân kết nối ESP32 (hoặc ESP8266) (**lập bảng** chức năng các chân).

Chân	Chức năng của chân
VCC	Cung cấp điện áp 3.3V cho ESP hoạt động
GND	Mass
GPIO0(TX)	Chân truyền dữ liệu UART
GPIO2,GPIO4,GP IO5,GPIO6,GPIO 7,GPIO8,GPIO9, GPIO10	Chân GPIO đa năng
GPIO12(MISO)	Chân nhận dữ liệu SPI
GPIO13(MOSI)	Chân gửi dữ liệu SPI
GPIO15(SCLK)	Chân xung nhịp SPI
GPIO14(SS)	Chân chọn chip SPI
Reset	Chân reset ESP266
RX	Chân nhận dữ liệu UART



- 4. Các bước cài đặt và giao tiếp ESP32 (hoặc ESP 8266) với phần mềm Arduino IDE
- Cài board Esp32 vào Arduino Ide.

Bước 1: Mở Arduino Ide -> chọn file -> chọn Preferences.

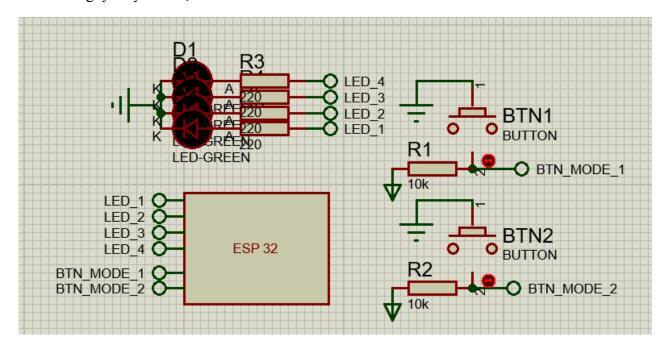
Bước 2: sao chép dòng trên

"https://raw.githubusercontent.com/espressif/arduino-esp32/gh-pages/package_esp32_index.json" vào ô Additional Board Manager URLs. Rồi chọn Ok.

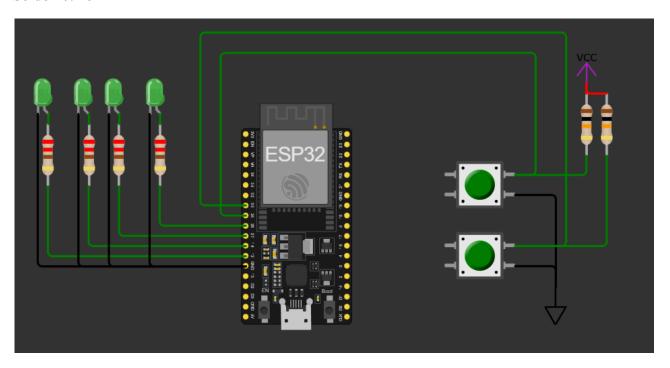
Bước 3: Chọn Tool-> Boards Manager -> ghi ESPP32 -> Chọn Install.

- Giao tiếp Esp32 với Arduino Ide
- Bước 1: Cắm usb kết nối Esp32 với Laptop chứa Arsuino Ide.
- Bước 2: Chọn tool -> board -> chọn board Esp32 mà bạn đã kết nối với Laptop.
- Bước 3: Chọn tool -> Port -> chọn cổng com nhận diện của Esp32 với laptop.
- Bước 4: Lập trình điều khiển Esp
- Bước 5: Chọn Upload và chờ vài giây để tải chương trình vào Esp32.
- Bước 6: Nếu thành công sẽ thông báo Done Uploading trên terminal của Arduino Ide.

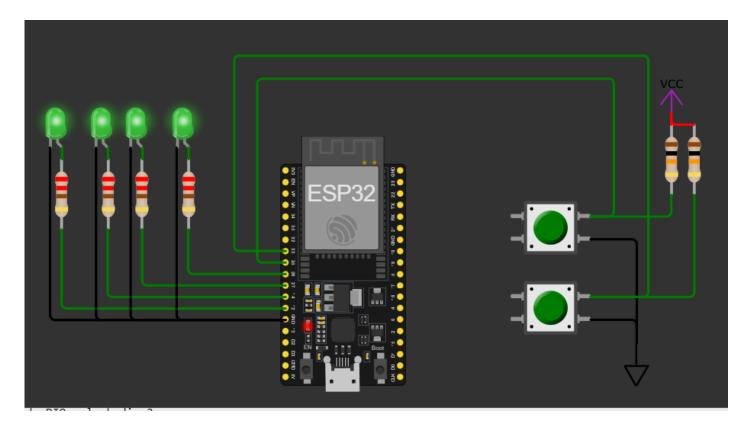
5. Các **bước thực hiện** và **giải thích code** chương trình chớp tắt LED (4 Led) kết hợp giao tiếp nút nhấn để chọn Mode chớp tắt trên ESP32 (hoặc ESP8266) và hình ảnh chụp các kết quả. Vẽ sơ đồ nguyên lý của mạch.



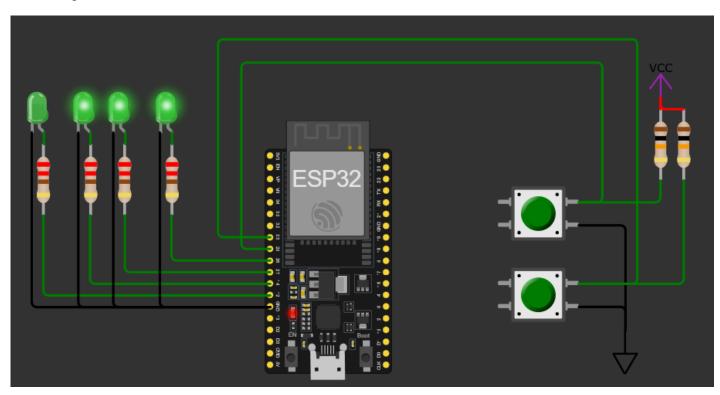
Sơ đồ kết nối



Hình kết quả mode 1



Hình kết quả mode 2



Chương trình code và giải thích

#define led_1 26

#define led_2 27

#define led_3 14

#define led 412

```
#define btn mode 1 25
#define btn mode 2 33
bool state mode 1 = false;
bool state_mode_2 = false;
int count;
int ddta[4] = {led_1, led_2, led_3, led_4};
void setup() {
 // put your setup code here, to run once:
 Serial.begin(115200);
 Serial.println("Hello, ESP32!");
 pinMode(led_1, OUTPUT);
 pinMode(led_2, OUTPUT);
 pinMode(led 3, OUTPUT);
 pinMode(led 4, OUTPUT);
 pinMode(btn_mode_1, INPUT);
 pinMode(btn mode 2, INPUT);
 count = 0;
```

```
/*
```

Hàm kiểm tra nút nhấn

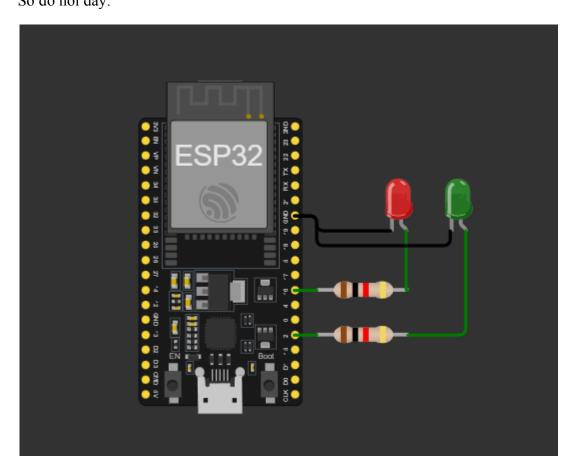
Khi nhấn nút hàm kiểm tra nút nhấn nếu đảo giá trị đọc bằng 1 thì chờ 20ms và kiểm tra bằng 1 lại nếu bằng 1 thì chờ nhả phím khi nhả phím thì trả về true, các trường hợp còn lại trả về false. */ bool check btn(int pinName){ if(!digitalRead(pinName)){ delay(20);if(!digitalRead(pinName)){ while(!digitalRead(pinName)); return true; return false; return false; void loop() { // put your main code here, to run repeatedly: // Kiểm tra nút nhấn 1 nếu có nhấn thì chuyển mode 1 if(check_btn(btn_mode_1) == true){ state_mode_1 = true; state mode 2 = false; // Kiểm tra nút nhấn 2 nếu có nhấn thì chuyển mode 2 if(check btn(btn mode 2) == true){ state mode 1 = false; state mode 2 = true;

```
// Mode 1 thì 4 led chóp tắt 4leds 300ms
if(state mode 1 == true){
 digitalWrite(led_1, 1);
 digitalWrite(led_2, 1);
 digitalWrite(led_3, 1);
 digitalWrite(led_4, 1);
 delay(300);
 digitalWrite(led 1, 0);
 digitalWrite(led 2, 0);
 digitalWrite(led 3, 0);
 digitalWrite(led_4, 0);
 delay(300);
}
// Mode 2 thì 4 sáng dần tắt hết.
if(state mode 2 == true){
 if(count < 5){
  delay(300);
  digitalWrite(ddta[count],1);
  count++;
 }
 else{
  digitalWrite(led 1, 0);
  digitalWrite(led_2, 0);
  digitalWrite(led_3, 0);
  digitalWrite(led 4, 0);
  count = 0;
 }
```

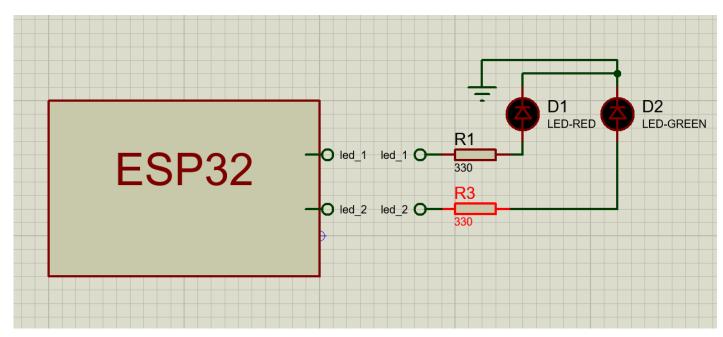
Video chạy code:

https://drive.google.com/file/d/1Ocukw3-VD9Wto0MLzCjf0aJi7E4RnzxG/view?usp=drive_link_

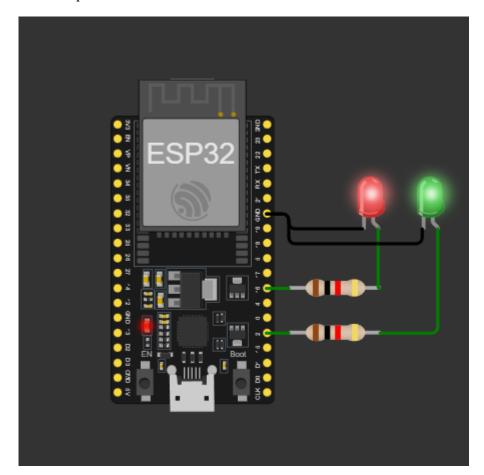
6. Thực hiện giao tiếp ESP32 và 2 Led đơn điều khiển chớp tắt 2 Led (có sử dụng FreeRTOS). Giải thích code và chụp hình ảnh (kèm clip nếu có) kết quả thực hiện.
Sơ đồ nối dây:



Sơ đồ nguyên lý:



Ånh kết quả:



Chương trình:

```
#include <Arduino.h>
#include <freertos/FreeRTOS.h>
#include <freertos/task.h>

#include <freertos/task.h>

# Dinh nghĩa chân GPIO cho Led

# define LED1_GPIO GPIO_NUM_2

# define LED2_GPIO GPIO_NUM_16

// Task điều khiển Led 1

void taskLed1(void *pvParameters) {

(void)pvParameters;

while (true) {

// Bật Led 1

digitalWrite(LED1_GPIO, HIGH);

vTaskDelay(1000); // Chò 1 giây
```

```
// Tắt Led 1
  digitalWrite(LED1 GPIO, LOW);
  vTaskDelay(1000); // Chờ 1 giây
 }
// Task điều khiển Led 2
void taskLed2(void *pvParameters) {
(void)pvParameters;
 while (true) {
  // Bật Led 2
  digitalWrite(LED2 GPIO, HIGH);
  vTaskDelay(500); // Chò 0.5 giây
  // Tắt Led 2
  digitalWrite(LED2 GPIO, LOW);
  vTaskDelay(500); // Chờ 0.5 giây
 }
void setup() {
 // Khởi tạo Serial
 Serial.begin(115200);
 // Thiết lập GPIO cho Led
 pinMode(LED1 GPIO, OUTPUT);
 pinMode(LED2 GPIO, OUTPUT);
 // Tạo task
 xTaskCreate(taskLed1, "Led1", 2048, NULL, 1, NULL);
 xTaskCreate(taskLed2, "Led2", 2048, NULL, 1, NULL);
}
void loop() {
 // Code loop không cần thiết trong trường hợp này
```

link video chạy thử:

 $\underline{https://drive.google.com/file/d/1OayXr7zTLqFv0yll5QOHgnmwZM6v_LjQ/view?usp=drive_link}$

Hình ảnh làm việc nhóm.

