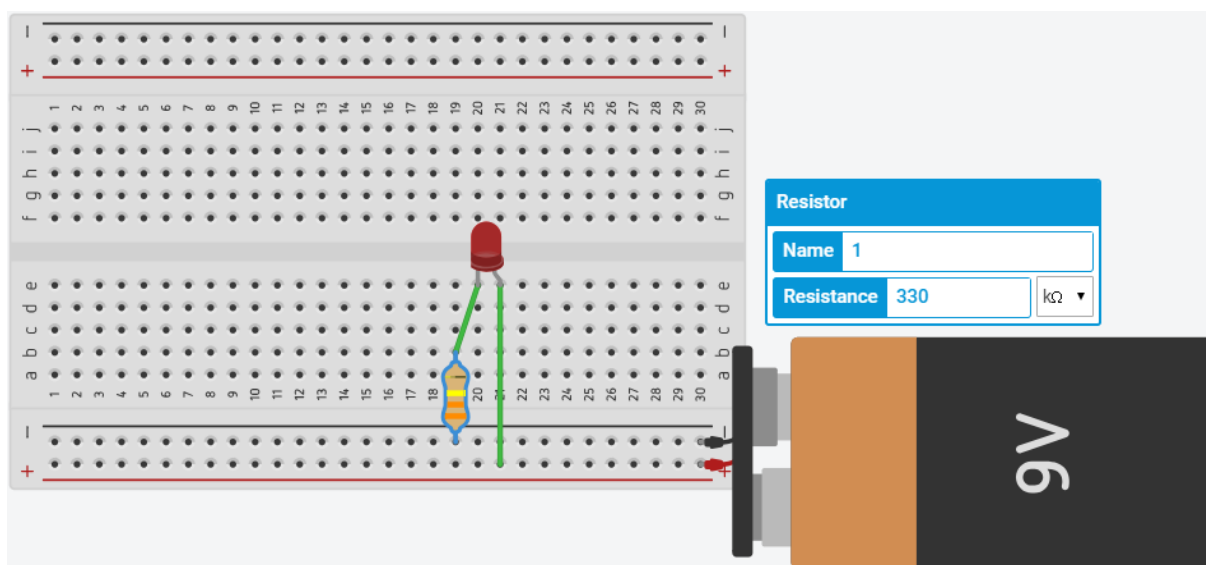


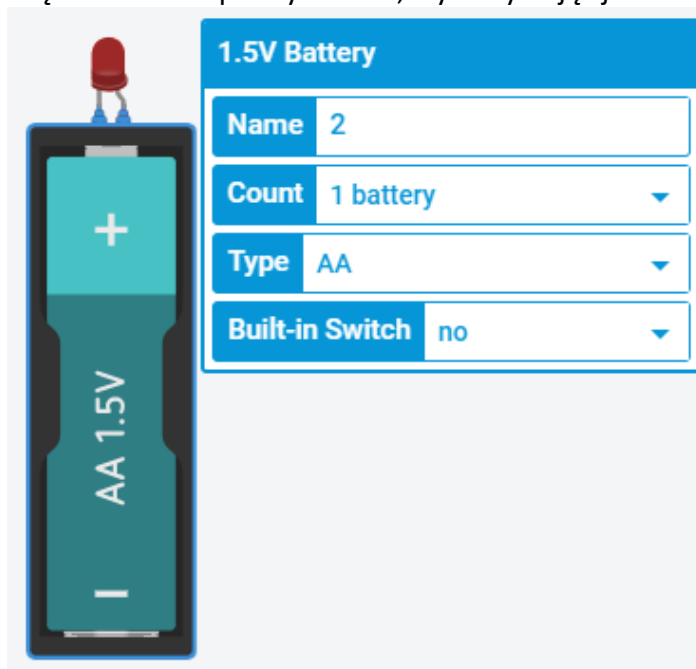
<p style="text-align: center;">Politechnika Świętokrzyska w Kielcach Wydział Elektrotechniki, Automatyki i Informatyki</p>	
<p style="text-align: center;">Technologie IoT rozproszone sieci sensoryczne</p>	
<p style="text-align: center;">Czujniki, elementy wykonawcze i mikrokontrolery</p>	<p>Wykonał: Wojciech Jabłoński, Joanna Gmyr Grupa: 3ID15B</p>
<p style="text-align: center;">Numer laboratorium: 2</p>	<p style="text-align: center;">Data wykonania: 15.11.2018</p>

1. Rozdział 2 instrukcja 2.1.1.5

Część 1: Stwórz prosty obwód, wykorzystując baterię 9V jako źródło zasilania



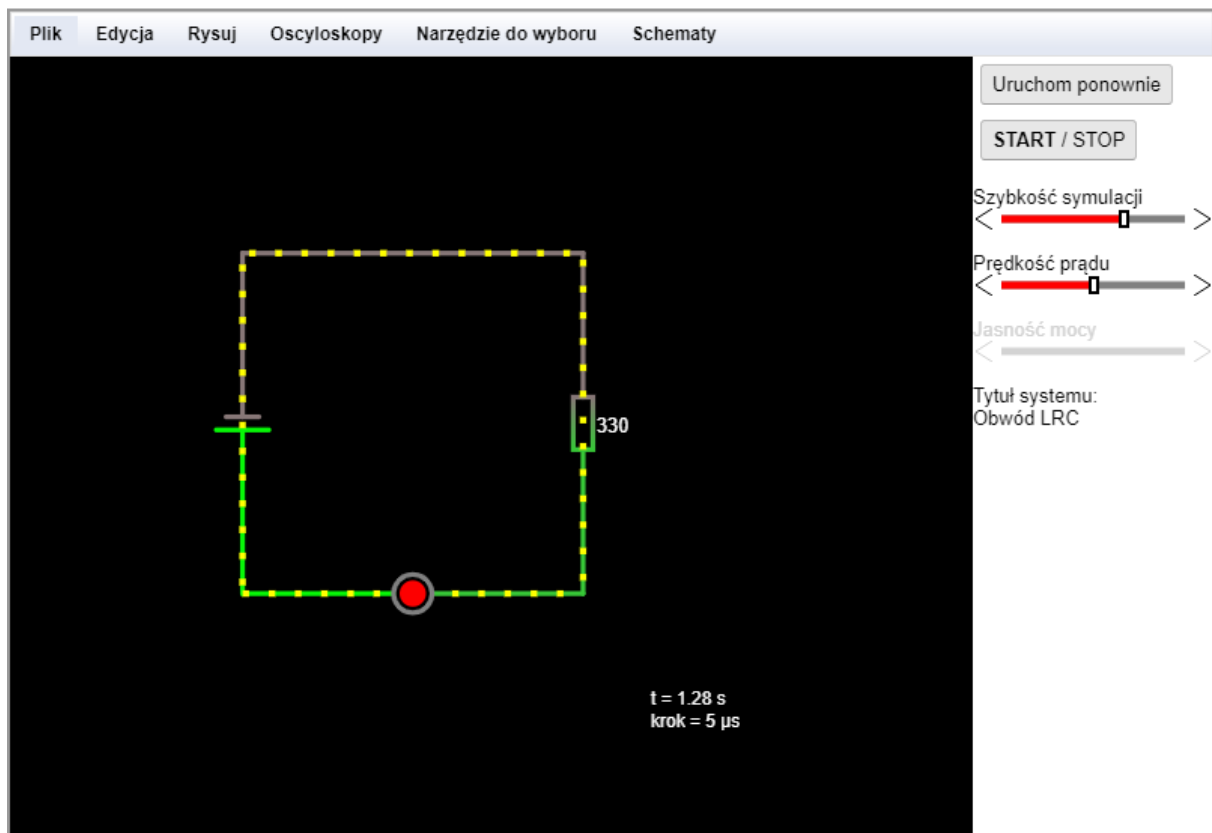
Część 2: Utwórz prosty obwód, wykorzystując jako źródło zasilania baterię 1,5 V



2. Rozdział 2 instrukcja 2.1.2.8

Część 1:

Do wykonania na zajęciach był prosty układ składający się z rezystora, diody, źródła napięcia oraz odczytania wartości na poszczególnych komponentach.



Odczytane wartości:

rezystor	LED (default-led)	źródło napięcia
I = 9.75 mA	I = 9.75 mA	I = 9.75 mA
Vd = 3.22 V	Vd = 1.78 V	Vd = 5 V
R = 330 Ω		(R = 512.73 Ω)
P = 31.38 mW	P = 17.38 mW	P = -48.76 mW

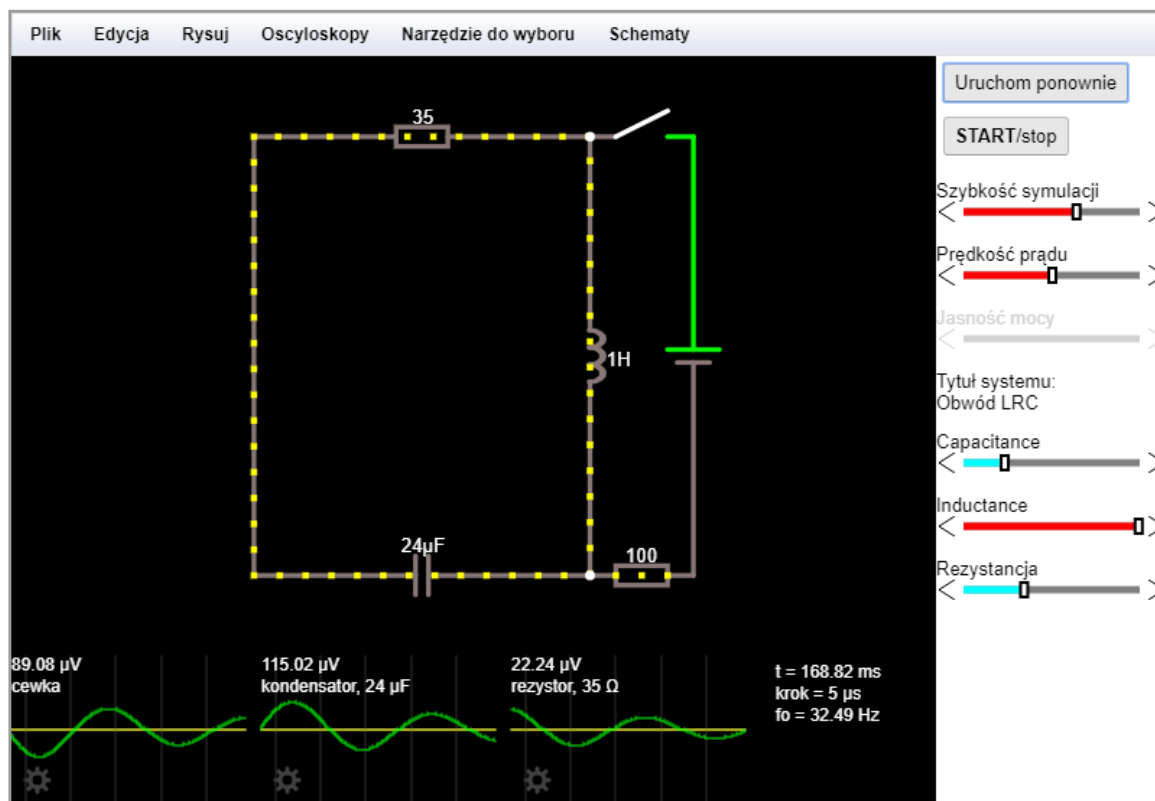
Odpowiedzi do pytań z instrukcji.

1. Jakie jest napięcie na Diodzie Led
 - Napięcie Diodzie led wynosi 1.78 V.
2. Jakie jest napięcie na rezystorze.
 - Napięcie na rezystorze wynosi 3.22 V.
3. Jakie napięcie jest na baterii.
 - Napięcie na baterii wynosi 5 V.

Część 2:

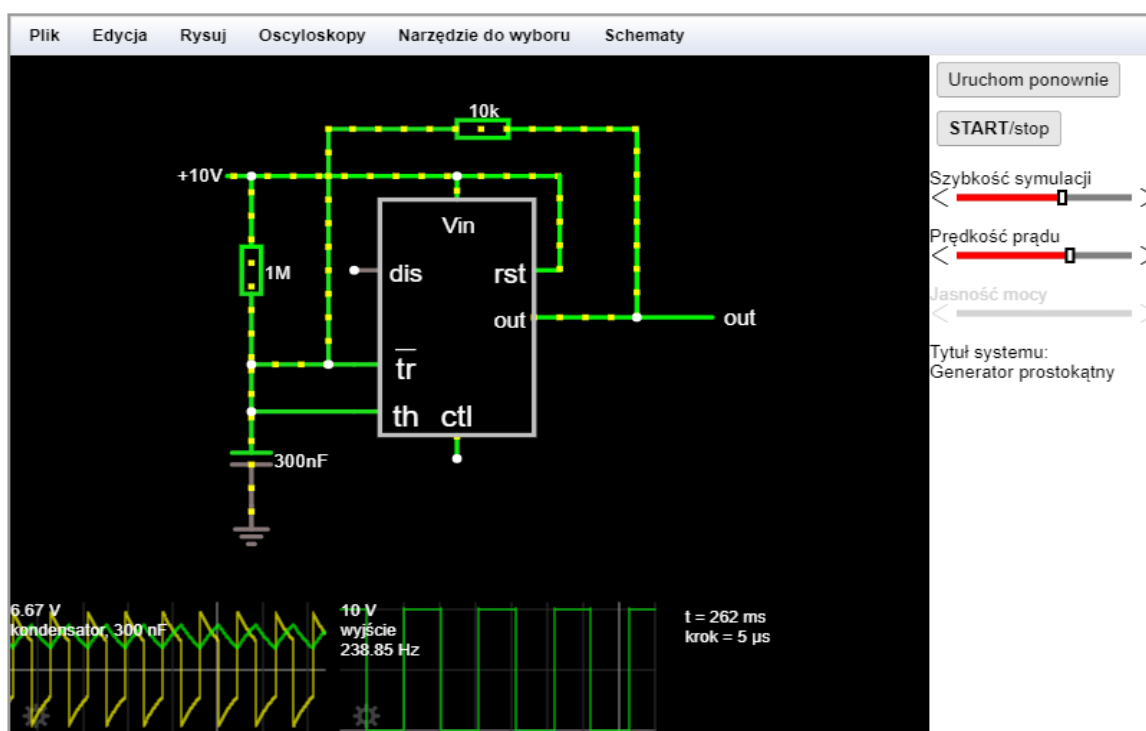
W kolejnej części ćwiczenia mieliśmy za zadanie przeprowadzenie symulacji na dwóch obwodach.

Obwód LCR:



Schemat ten przedstawia prąd zmienny (sinusoidalny), jest on używany przez wiele krajów transportu energii na dużą odległość.

Generator sygnałów prostokątnych:



Fale kwadratowe są najczęściej widoczne są w obwodach cyfrowych.

Część 3:

Oscyloskop.

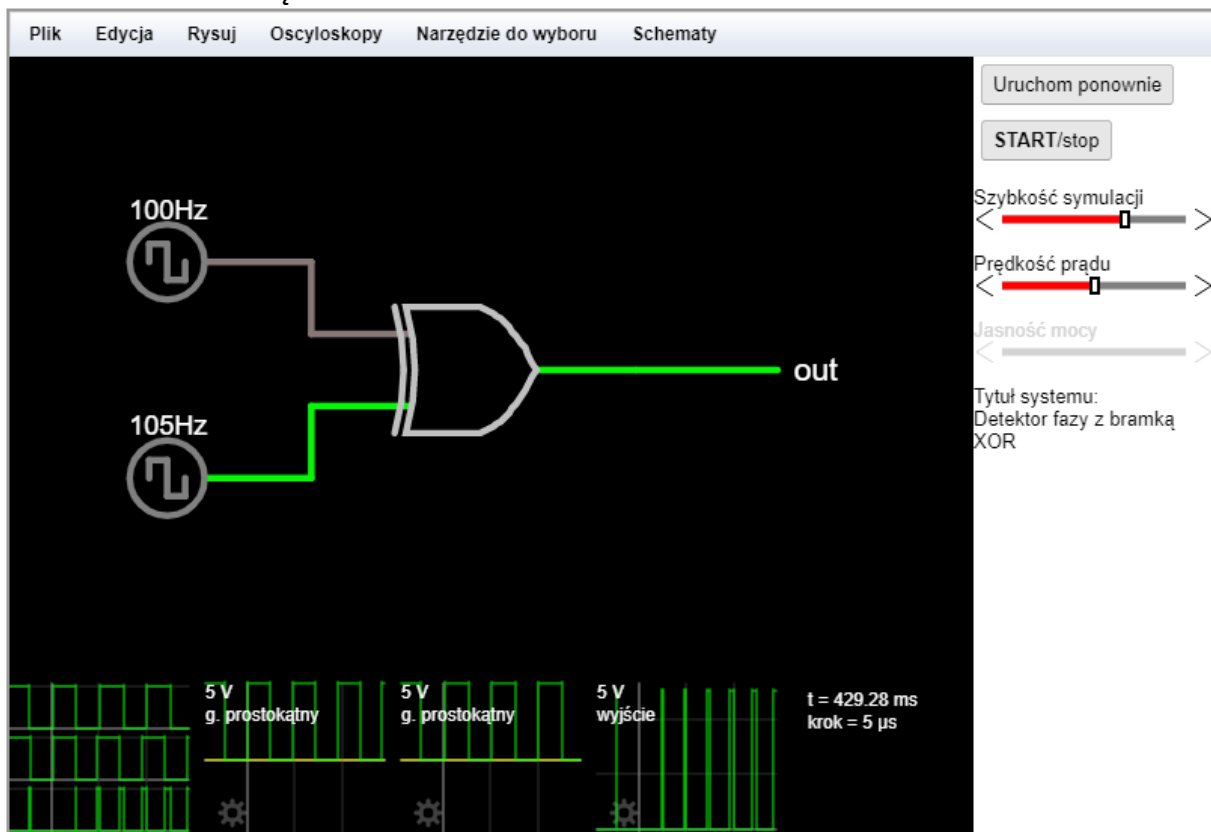
Oscyloskop – przyrząd służący do obserwowania, obrazowania i badania przebiegów pomiędzy dwiema wielkościami elektrycznymi.

Poniżej przedstawiony jest oscyloskop.



Podpięcie oscyloskopu do różnych schematów.

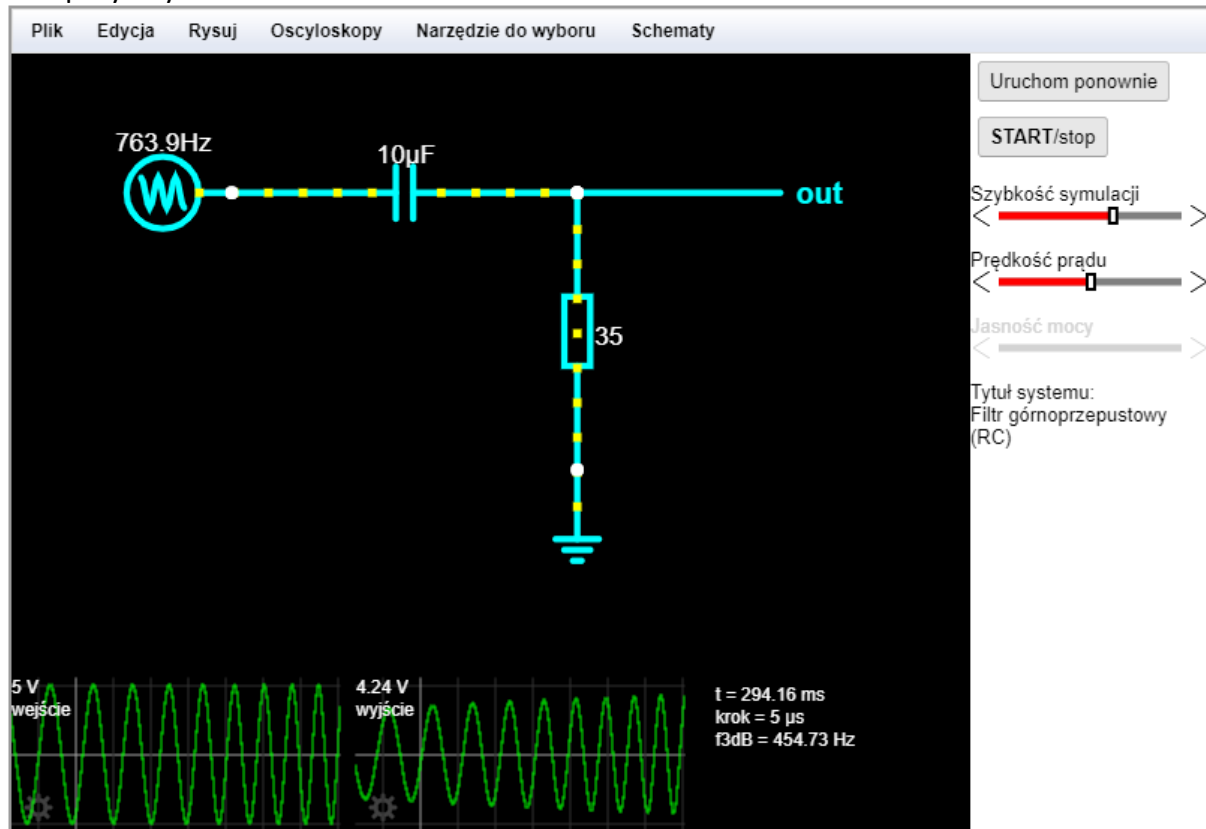
Detektor faz x bramką XOR:



Obserwacje:

Po podpięciu oscyloskopu możemy zobaczyć jaki przebieg ma wykres. W tym przypadku jest on prostokątny oraz możemy zobaczyć jakie napięcie jest na wejściu czy wyjściu, oczywiście nie są to wszystkie funkcje oscyloskopu.

Filtr pasywny:



Obserwacje:

Na tym obrazku możemy zaobserwować przebieg sinusoidalny, dzięki temu możemy poznać wartość napięcia w danej chwili.

3. Packet Tracer - Symulowanie urządzeń IoT

Instrukcja 2.2.1.4 Packet Tracer

Część 1:

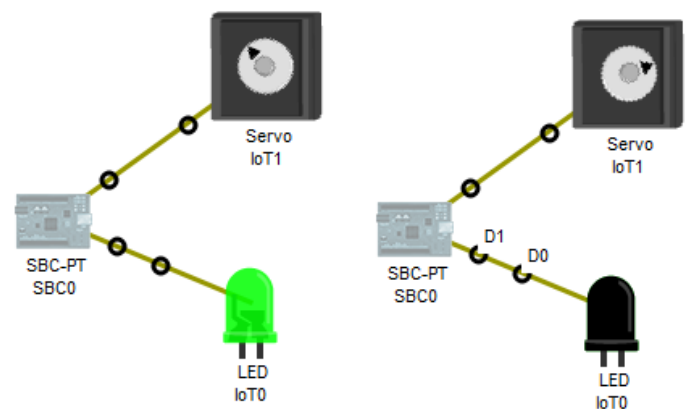
Kod w Python z kontrolera.

```
from gpio import *
from time import *

def main():
    pinMode(1, OUT)
    print("Blinking")
    while True:
        digitalWrite(1, HIGH);
        customWrite(0, 50); #<- tutaj dokonaliśmy zmian
        delay(1000)
        digitalWrite(1, LOW);
        customWrite(0, 255); #<- tutaj dokonaliśmy zmian
        delay(500)

if __name__ == "__main__":
    main()
```

Zrzut ekrany z PT.

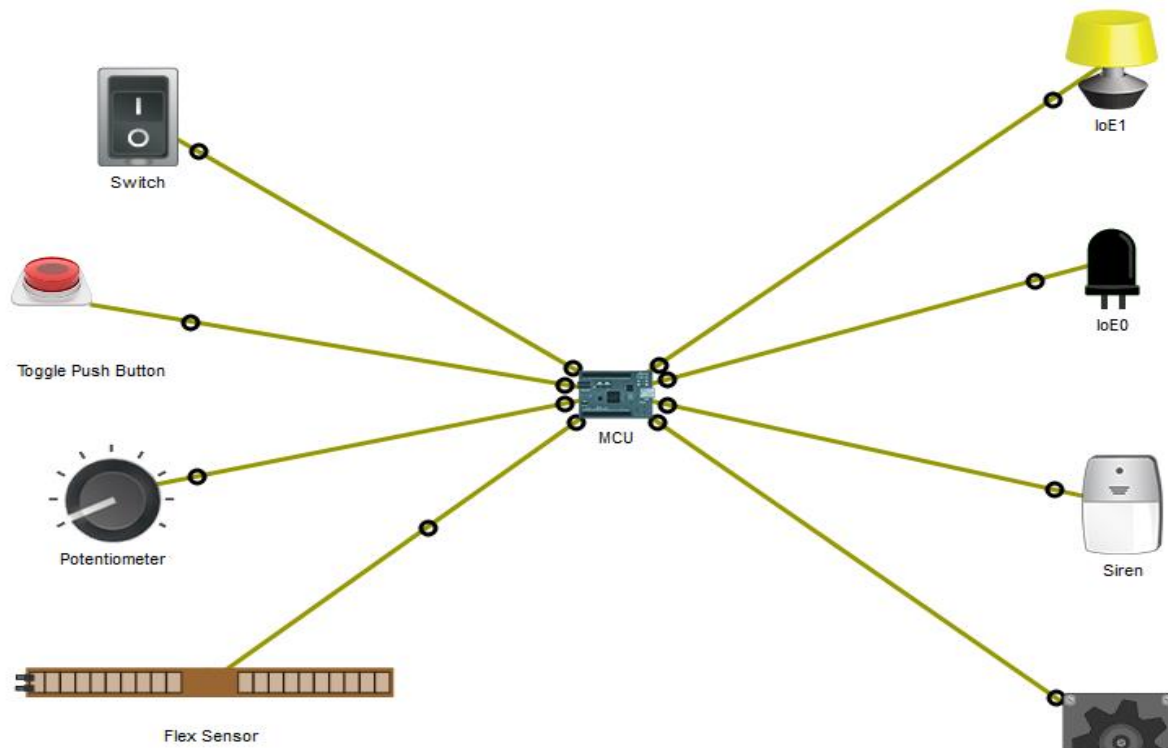


Co można zmienić, aby serwo obróciło się w przeciwnym kierunku, gdy dioda miga?
- Żeby serwo obracało się w drugą stronę wystarczy zmienić zakres jego pracy.

4. Packet Tracer - czujniki i mikrokontroler PT

Instrukcja 2.3.1.2 Packet Tracer

Część 1:



Ćwiczenie to polegało na tym, że bazowo switch włączał lampkę, a toggle push button diodę LED. Mieliśmy zmienić to tak, żeby toggle push button włączał lampkę, a switch diodę LED.

Kod w Python z kontrolera --->

```
def readFromSensors():
    global switchValue # declare switchValue
    global togglePushButtonValue # declare togglePushButtonValue
    global potentiometerValue # declare potentiometerValue
    global flexSensorValue # declare flexSensorValue

    togglePushButtonValue = digitalRead(0)
    switchValue = digitalRead(1) # read Toggle Push Button
    potentiometerValue = analogRead(A0) # read Potentiometer
    flexSensorValue = analogRead(A1) # read Flex Sensor

def writeToActuators():
    if (switchValue == HIGH): # evaluates to True
        customWrite(2, "2") # turn on the LED
    else:
        customWrite(2, "0") # turn off the LED

    if (togglePushButtonValue == HIGH): # evaluates to True
        digitalWrite(3, HIGH) # turn on the LED
    else:
        digitalWrite(3, LOW) # turn off the LED

    if (potentiometerValue > 512): # evaluates to True
        customWrite(4, HIGH) # turn on the Siren
    else:
        customWrite(4, LOW) # turn off the Siren

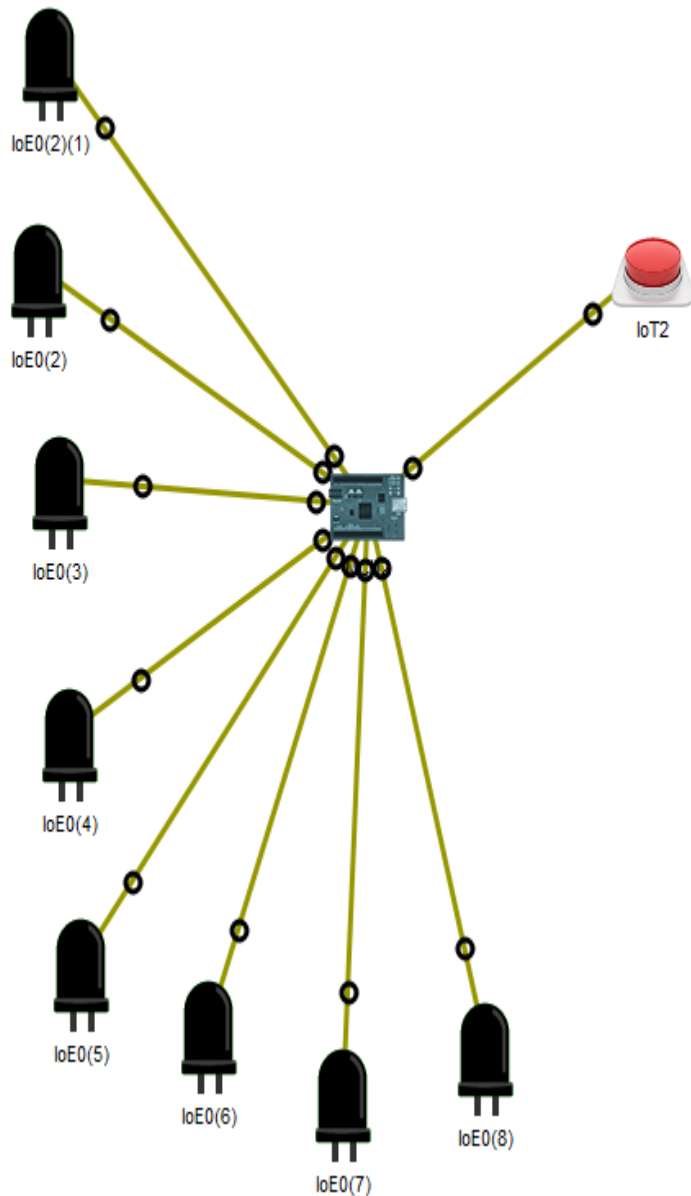
    if (flexSensorValue > 0): # evaluates to True
        analogWrite(5, flexSensorValue) # turn on the Motor
    else:
        analogWrite(5, 0) # turn off the Motor

def main(): # defines the main function
    pinMode(0, IN) # sets digital slot 0 (Toggle Push Button) to input
    pinMode(1, IN) # sets digital slot 1 (Switch) to input
    pinMode(2, OUT) # sets digital slot 2 (LED) to output
    pinMode(3, OUT) # sets digital slot 3 (LED) to output
    pinMode(4, OUT) # sets digital slot 4 (Siren) to output
    pinMode(5, OUT) # sets digital slot 5 (Motor) to output

    while True:
        readFromSensors()
        writeToActuators()
```

Część 2:

Kolejną częścią było, aby do mikrokontrolera podłączyć 8 diod, a następnie aby te diody zapalały się jedna po drugiej podczas naciśnięcia przycisku.



Kod w Python z kontrolera:

```
from gpio import *
from time import *

def SwitchAllLeds(leds,LH):
    for i in range(1,leds-1):
        digitalWrite(i,LH)

def main():
    pinMode(1, OUT)
    pinMode(0, IN)

    initial=1
    last=8

    buttonPressed=False
    totalLeds=8
    SwitchAllLeds(totalLeds,LOW)

    while True:
        valueRead=digitalRead(0)
        if valueRead>0 and buttonPressed==False:
            digitalWrite(initial, HIGH)
            digitalWrite(last, LOW)
            buttonPressed=True
        elif valueRead==0 and buttonPressed==True:
            SwitchAllLeds(totalLeds,LOW)
            buttonPressed=False
            last=initial
            initial=initial%8+1
            delay(50)

if __name__ == "__main__":
    main()
```