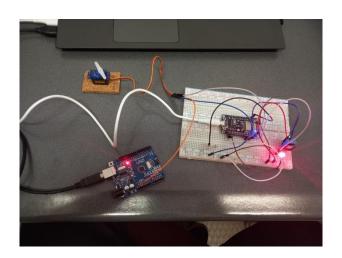


Internet das Coisas

Domótica



Trabalho realizado por:

José Vale – a40238

Kelson Metzger – a38380



Introdução

O presente projeto simula equipamentos elétricos e eletrónicos em um edifício, e permite que os mesmos se possam controlar e automatizar, através de um sistema integrado.

O mesmo, tem como objetivo desenvolver um controlo de iluminação local, da temperatura e da qualidade do ar do ambiente e visualização dos mesmos numa dashboard.



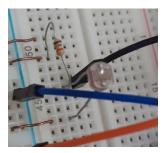
Materiais

O ESP8266 era o dispositivo que era pedido no enunciado, no entanto, para o desenvolvimento mais fluído do projeto, um dos elementos tinha o ESP-12E e assim o mesmo foi utilizado.

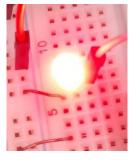
Este dispositivo é um módulo Wi-Fi em miniatura utilizado para estabelecer uma ligação de rede sem fios para um microcontrolador.



O LDR é um resistor cuja resistência varia conforme a intensidade da luz que incide sobre ele. Normalmente, à medida que a intensidade da luz aumenta, a sua resistência diminui.

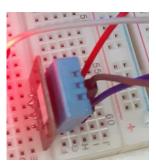


Um LED é díodo emissor de luz, que é usado para a emissão de luz em locais e instrumentos onde se torna mais conveniente a sua utilização no lugar de uma lâmpada.





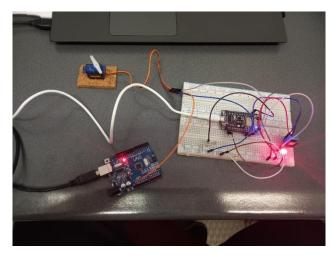
O DHT11 é um sensor digital básico de temperatura e humidade. Utiliza um sensor capacitivo de humidade e um termístor para medir o ar circundante, e emite um sinal digital no pino de dados.



Um Servo Motor é um atuador eletromecânico, que apresenta movimento proporcional a um comando, que recebem um sinal de controle eletrônico; que verifica a posição atual para controlar o seu movimento indo para a posição desejada com velocidade monitorizada.



O circuito final obteve o seguinte resultado, onde ainda adicionamos um Arduíno para alimentar o servo motor a 5V pois o Esp-12E só obtinha 3V.





Programação

Para a conexão dos componentes foi desenvolvido o seguinte código, onde adicionamos a explicação do mesmo em comentários:

```
#include <ESP8266WiFi.h>
#include < PubSubClient.h>
#include <DFRobot_DHT11.h>
#include <Servo.h>
#define DHT11 PIN 4
#define MOTOR PIN 2
#define SENSOR_LUZ_PIN A0
#define LED_PIN 5
#define VALUE_LUZ 200
DFRobot_DHT11 DHT;
Servo myservo; // create servo object to control a servo
// twelve servo objects can be created on most boards
int sensorValue = 0; // variable to store the value coming from the sensor
 int pos=0;
#define pinBotao1 12 //D6
const char* SSID ="DESKTOP-ARCU300 8640"; //"mente";//DESKTOP-ARCU300 8640
// SSID / nome da rede WiFi que deseja se conectar
const char* PASSWORD = "H7337;8v"; //H7337;8v // Senha da rede WiFi que deseja se conectar
WiFiClient wifiClient;
//MOTT Server
const char* BROKER_MQTT = "broker.hivemq.com"; //URL do broker MQTT que se deseja utilizar
int BROKER PORT = 1883;
                                        // Porta do Broker MQTT
//Informe um ID unico e seu. Caso sejam usados IDs repetidos a ultima conexão irá sobrepor a anterior.
#define ID_MQTT "BCI01"
#define TOPIC_PUBLISH "IPB_IOT_CeDRI"
#define TOPIC_SUBSCRIBE "IPB_IOT_CeDRI_J"
//Informe um Tópico único. Caso sejam usados tópicos em duplicidade, o último irá eliminar o anterior.
#define TOPIC_PUBLISH2 "IPB/IoT/Lab/ExternalNode"
PubSubClient MQTT(wifiClient); // Instancia o Cliente MQTT passando o objeto espClient
//Declaração das Funções
void mantemConexoes(); //Garante que as conexoes com WiFi e MQTT Broker se mantenham ativas
void enviaPacote();
void recebePacote(char* topic, byte* payload, unsigned int length);
void setup() {
  pinMode(LED_PIN, OUTPUT);
 myservo.attach(MOTOR_PIN); // attaches the servo on GIO2 to the servo object
  myservo.write(pos);
```



```
Serial.begin(115200);
  conectaWiFi();
  MQTT.setServer(BROKER_MQTT, BROKER_PORT);
  MQTT.setCallback(recebePacote);
void loop() {
  mantemConexoes();
  enviaValores();
 MQTT.loop();
void mantemConexoes() {
    if (!MQTT.connected()) {
       conectaMOTT();
    conectaWiFi(); //se não há conexão com o WiFI, a conexão é refeita
}
void conectaWiFi() {
  if (WiFi.status() == WL_CONNECTED) {
    return;
  Serial.print("Conectando-se na rede: ");
  Serial.print(SSID);
 Serial.println("Aguarde!");
 WiFi.begin(SSID, PASSWORD); // Conecta na rede WI-FI
  while (WiFi.status() != WL_CONNECTED) {
     delay(100);
     Serial.print(".");
 Serial.println();
 Serial.print("Conectado com sucesso, na rede: ");
 Serial.print(SSID);
 Serial.print(" IP obtido: ");
 Serial.println(WiFi.localIP());
void conectaMQTT() {
   while (!MQTT.connected()) {
       Serial.print("Conectando ao Broker MQTT: ");
       Serial.println(BROKER MQTT);
       if (MQTT.connect(ID MQTT)) {
           Serial.println("Conectado ao Broker com sucesso!");
                       Serial.println("Conectado ao Broker com sucesso!");
           MQTT.subscribe(TOPIC SUBSCRIBE);
        }
```



```
else {
            Serial.println("Noo foi possivel se conectar ao broker.");
            Serial.println("Nova tentatica de conexao em 10s");
           delay(10000);
       }
   }
}
void enviaValores() {
 char txt[30];
String dados="";
       //Botao Apertado
        //MQTT.publish(TOPIC PUBLISH, "1");
        DHT.read(DHT11_PIN);
 Serial.print("temp:");
 Serial.print(DHT.temperature);
  Serial.print(" humi:");
  Serial.println(DHT.humidity);
  sensorValue = analogRead(SENSOR_LUZ_PIN);
  Serial.print(" lux:");
  if(sensorValue<VALUE LUZ){</pre>
   digitalWrite(LED PIN, HIGH);
                  }else{
                   digitalWrite(LED_PIN,LOW);
                  Serial.println(sensorValue);
                  dados+=String(DHT.temperature);
                  dados+=",";
                  dados+=String(DHT.humidity);
                  dados+=",";
                  dados+=String(sensorValue);
                  dados+=",";
                  dados+=String(digitalRead(LED PIN));
                  dados+=",";
                    dados+=String(pos);
                  dados+=",";
                char dat[20];
```



```
for (int i=0;i<dados.length();i++){</pre>
 if (dados.charAt(i) == ';') {
   i=1000;
   }else{
    dat[i]=dados.charAt(i);
}
Serial.print(" dados:");
Serial.println(dat);
MQTT.publish(TOPIC_PUBLISH, dat);
void recebePacote(char* topic, byte* payload, unsigned int length)
        String msg;
    //obtem a string do payload recebido
    for (int i = 0; i < length; i++)
       char c = (char)payload[i];
      msg += c;
         if(msg=="0"){
             for (; pos > 0; pos -= 1) {
             myservo.write(pos);
             delay(15);
              }
               if(msg=="1"){
                if(pos>90){
                        for (; pos >= 90; pos -= 1) {
                          myservo.write(pos);
                          delay(15);
                        }
                  }else{
                         for (; pos <= 90; pos += 1) {
                          myservo.write(pos);
                          delay(15);
                        }
                  }
```

```
if (msg=="2") {
    for (; pos <= 180; pos += 1) {
        myservo.write(pos);
        delay(15);
    }
}

Serial.print('>');
    Serial.println(msg);
}
```



Dashboard

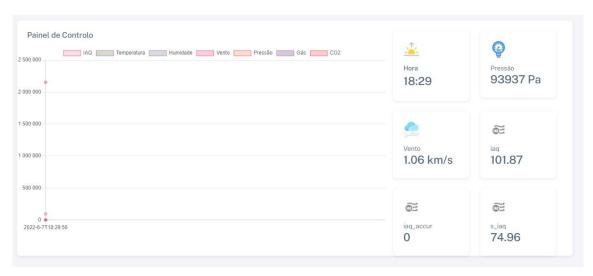
Na realização da dashboard, tentamos realizar a mesma em Node-Red, mas estávamos a ter dificuldades a realizar a mesma no controlo do servo motor(janela).

Assim, a dashboard foi toda ela realizada em javascript e o seu interface gráfico em html e css, onde obtemos o seguinte resultado.

Onde conseguimos obter todos os dados que eram desejados, como a visualização da temperatura, humidade, emissões de CO2, controlar a janela, etc.



Ainda conseguimos guardar todos os dados obtidos ao longo dos 7 dias no "Painel de Controlo" apesar de no mesmo só ser possível registar esses dados se a mesma dashboard estiver sempre em funcionamento.





Conclusão

O presente relatório permitiu demonstrar todo o trabalho desenvolvido na realização do projeto "Domótica". Todo este projeto constitui uma oportunidade para consolidar e aprofundar todos os conhecimentos adquiridos na unidade curricular de Internet das Coisas.

Assim, obtendo a nosso ver um desempenho positivo, visto que conseguimos realizar todos os requisitos pedidos no projeto e ainda conseguindo ultrapassar dificuldades que foram contornadas com várias pesquisas e muito trabalho em equipa. https://www.youtube.com/watch?v=YcHniezF9ys