Universidade Católica de Pelotas (UCPel) Centro de Ciências Sociais e Tecnológicas Engenharia de Computação

Projeto Esp32 Leitor de Dispositivos para Esp32

Aluno: Bruno Lopes Soares

Professor: Adenauer

Pelotas 2020 Universidade Católica de Pelotas (UCPel) Centro de Ciências Sociais e Tecnológicas Engenharia de Computação

Projeto Esp32 Leitor de Dispositivos para Esp32

Relatório do projeto apresentado ao Centro de Ciências Sociais e Tecnológicas do Curso de Engenharia de Computação da Universidade Católica de Pelotas (UCPel), como requisito para aproveitamento e conclusão da disciplina de Robótica.

Aluno: Bruno Lopes Soares

Professor: Adenaure

Pelotas

2020

Introdução:

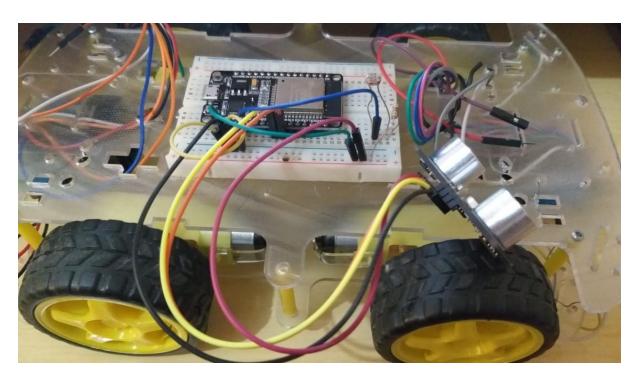
Motivação:

A motivação do projeto seria bota em pratica os conhecimento de PHP para poder se comunicar com um embarcado

Objetivos

Fazer a leitura de sensores e outros dispositivos da Esp32 com uma pagina Web, onde ela ira mostras os valores dos sensores capturados, acender e apagar dispositivos.

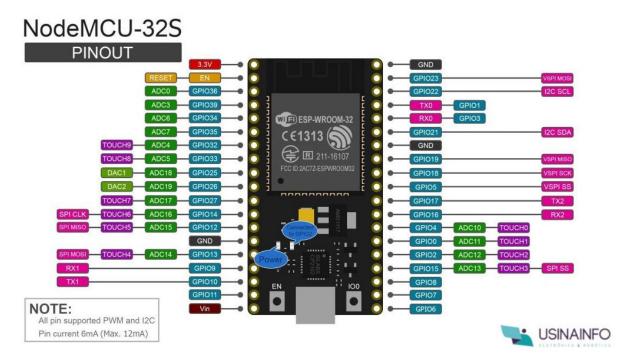
Composição do Projeto:



• Figura acima com a arquitetura mostrando os "componentes" que formam o projeto;

• Componentes de Hardware:

Esp32:



https://www.usinainfo.com.br/blog/esp32-tutorial-com-primeiros-passos/

Portas GPIO

GPIO, acrônimo de *General Purpose Input/Output*, são pinos responsáveis pela entrada e saída de sinais digitais. Elas são capazes, individualmente, de fornecer um máximo de 12 mA de corrente.

Portas Touch

Esses pinos funcionam como sensores capacitivos, ou seja, reagem quando há uma alteração em seu estado. Um simples exemplo é tocá-lo: isso iniciará um processo de troca de calor entre dois corpos distintos, onde o sensor perceberá e emitirá sinais para a ESP. Essa placa possui 10 pinos touch.

Os ADC (*Analog Digital Converter*), são famosos na área da eletrônica. Eles convertem grandezas analógicas (velocímetro de ponteiro do carro, por exemplo) em grandezas digitais (um velocímetro digital, por exemplo).

Segundo o diagrama do ESP, ele possui 16 pinos com essa capacidade.

Demais pinos

O NodeMCU ESP32 conta com 3 portas GND, 1 porta de 3.3V e 1 porta de 5V (que no diagrama está identificada por Vin, visto que pode ser usada para alimentação da placa caso ela não esteja conectada pelo cabo USB). Há também outros pinos, como o RX e TX, CLK, MISO e outros, que serão explorados em outros artigos aqui no Blog. Note que alguns deles acumulam diversas funções em um pino só.

Sensor Ultrassônico:



https://blog.eletrogate.com/sensor-ultrassonico-hc-sr04-com-arduino/

O princípio de funcionamento do HC-SR04 consiste na emissão de sinais ultrassônicos pelo sensor e na leitura do sinal de retorno (reflexo/eco) desse mesmo sinal. A distância entre o sensor e o objeto que refletiu o sinal é calculada com base no tempo entre o envio e leitura de retorno.

" Sinais Ultrassônicos são ondas mecânicas com frequência acima de 40 KHz"

Como ouvido humano só consegue identificar ondas mecânicas até a frequência de 20KHz, os sinais emitidos pelo sensor Ultrassônico não podem ser escutados por nós.

O sensor HC-SR04 é composto de três partes principais:

- Transmissor Ultrassônico Emite as ondas ultrassônicas que serão refletidas pelos obstáculos;
- Um receptor Identifica o eco do sinal emitido pelo transmissor;
- Circuito de controle Controla o conjunto transmissor/receptor, calcula o tempo entre a emissão e recepção do sinal;

Sensor LDR:

O LDR (Light Dependent Resistor) é um componente cuja resistência varia de acordo com a intensidade da luz. Quanto mais luz incidir sobre o componente, menor a resistência. Este sensor de luminosidade pode ser utilizado em projetos com arduino e outros microcontroladores para alarmes, automação residencial, sensores de presença e etc.



https://www.vidadesilicio.com.br/sensor-de-luminosidade-ldr-5mm

Desktop:

Edição do Windows

Windows 10 Home Single Language

© 2019 Microsoft Corporation. Todos os direitos reservados.

Sistema

Processador: Intel(R) Core(TM) i7-7500U CPU @ 2.70GHz 2.90 GHz

Memória instalada (RAM): 8,00 GB (utilizável: 7,87 GB)

Tipo de sistema: Sistema Operacional de 64 bits, processador com base em x64

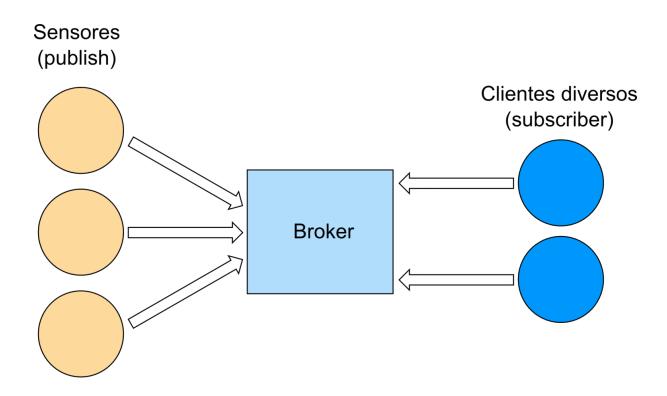
Caneta e Toque: Nenhuma Entrada à Caneta ou por Toque está disponível para este vídeo

Componentes de Software:

MQTT:

Um dos protocolos de troca de mensagens para loT em uso recente é o MQTT (Message Queue Telemetry Transport). Criado pela IBM no final da década de 90, obviamente o protocolo carrega muito do cenário de uso original, mais voltado e adaptado para sistemas de supervisão e coleta de dados do tipo SCADA (Supervisory Control and Data Acquisition ou Sistemas de Supervisão e Aquisição de Dados, em português). Mas, mesmo assim, o MQTT encontrou seu espaço nesse amplo mercado de IoT.

O MQTT não é tão sofisticado quanto o AMQP (Advanced Message Queuing Protocol), que possui mais funcionalidades e cenários de uso, mas é simples o suficiente sem deixar de contemplar características como segurança, qualidade de serviço e facilidade de implementação. Essas características fazem do MQTT um bom candidato para implementações e usos em sistemas embarcados, embora a competição seja acirrada.



https://www.embarcados.com.br/mgtt-protocolos-para-iot/

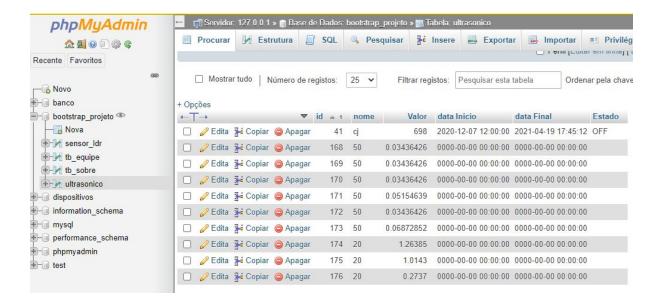
Descrição do Projeto

• Banco de Dados

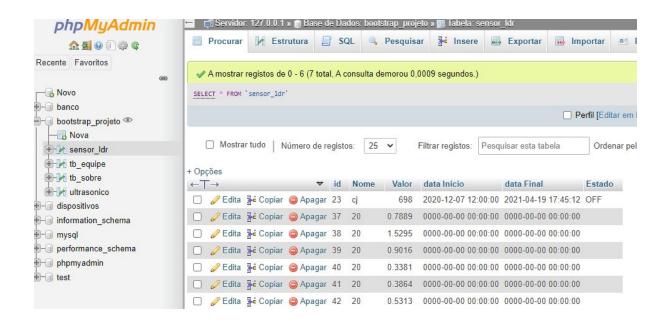
Nesse projeto foi utilizado o banco de dados do MyAdmin e nele foi criando o banco bootstrap_projeto e nele foi criando tabela ultrasonico para guarda os dados do sensor ultrassônico e uma tabela sensor_ldr para guarda o os dados do sensor LDR.



- Tabela ultrasonico: possui coluna para guarda ID, nome, Valor, Data inicial, data Final e Estado;
- Onde:
- nome = é uma descrição para identificar nome do projeto;
- Valor = valor que está lendo do sensor;
- Data inicial = data que ira iniciar leitura do sensor;
- Data Final = data que ira Encerrar a leitura do sensor;
- Estado: mostra se o sensor esta ligado ou desligado;



- Tabela sensor_ldr: possui coluna para guarda ID, nome, Valor, Data inicial, data Final e Estado;
- Onde:
- nome = é uma descrição para identificar nome do projeto;
- Valor = valor que está lendo do sensor;
- Data inicial = data que ira iniciar o sensor;
- Data Final = data que ira Encerrar o sensor;
- Estado: mostra se o sensor esta ligado ou desligado;



APACHE

Nesse site podemos escolher os tipos dispositivos que queremos ler da esp32 e nesse caso iremos trabalhar lendo sensores Ultrassônico e LDR.

Botão ultrasonico: quando é clicado ele aparece os dados do ultrasonico;

Botão LDR 5mm: quando é clicado ele aparece os dados do LDR;



Escolha aqui um dos sensores para ser lido :



Caso não clicou em nenhum botão tanto o ultrasonico ou LDR 5mm então os dados não aparecer. mas caso se tu clica do ULTRASONICO por exemplo, então os dados que ira aparecer sera esses abaixo:

Dados

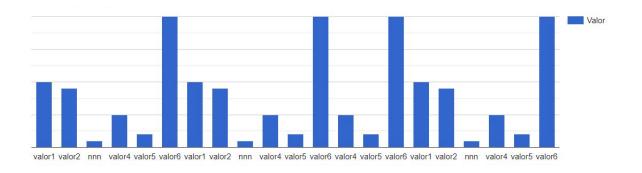


O primeiro dado que ira aparecer sera um cadastro para cada Ultrasonico.

Onde podemos trabalhar com varios sensores ultrasonicos e com isso podemos definir um horario de funcionamento para cada sensor e tambem podemos ter um estado para poder definir a situação do sensor, se ele esta desligado ou ligado .

D:	Nome do membro	Valor	D_I	D_F	Estado
11	cj	698	2020-12-07 12:00:00	2021-04-19 17:45:12	OFF Excluir
168	50	0.03436426	0000-00-00 00:00:00	0000-00-00 00:00:00	Excluir
169	50	0.03436426	0000-00-00 00:00:00	0000-00-00 00:00:00	Excluir
170	50	0.03436426	0000-00-00 00:00:00	0000-00-00 00:00:00	≣ Excluir
71	50	0.05154639	0000-00-00 00:00:00	0000-00-00 00:00:00	Excluir
72	50	0.03436426	0000-00-00 00:00:00	0000-00-00 00:00:00	Excluir
73	50	0.06872852	0000-00-00 00:00:00	0000-00-00 00:00:00	i Excluir
74	20	1.26385	0000-00-00 00:00:00	0000-00-00 00:00:00	Excluir
75	20	1.0143	0000-00-00 00:00:00	0000-00-00 00:00:00	≘ Excluir

E acima é uma tabela mostrando os sensores cadastrados e com seus dados ;



E tambem teria uma grafico mostrando um histórico da situação dos sensores;

OBS: para botão LDR 5mm teria os mesmo dados mas para o sensor LDR;

Funcionalidades do projeto:

Funcionalidade:

- tem que ter um mecanismo de teste para poder testar se a comunicação com a Esp32 esta ocorrendo;
- Deve definir o horário de funcionamento;
- Se horário do computador estiver dentro do horário definido, deve mostra uma aviso;
- O gráfico vai ser dinâmico de acordo com valores dos sensores;
- Caso não estive ocorrendo a comunicação com a Esp32, então um aviso de erro deve ocorrer;
- valores do sensores será gravada no banco de dados MySQL;

Entradas:

- Definir o numero de colunas que terá o gráfico, e esse gráfico ira mostra o valor do sensores;
- Definir o horário de leitura do sensor que ira aparecer no gráfico;

Saídas:

- Valor do sensor ira passar para o PHP;
- os Horarios de cada sensor sera visualizada no PHP;

Implementação:

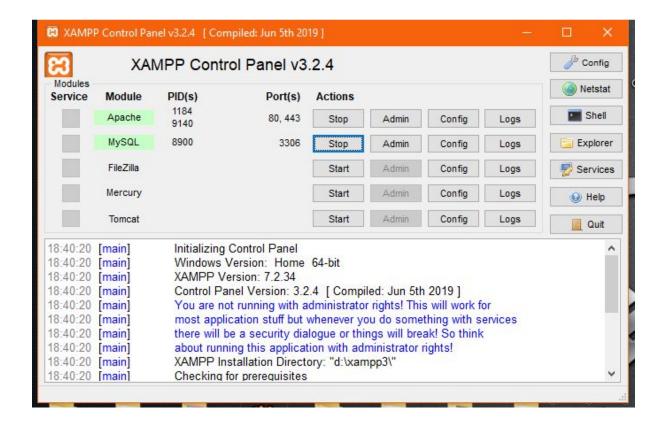
Foi utilizado PHP para poder mostra os dados do sensores para aparecer no APACHE, banco MyAdmin, Servidor XAMPP que faz roda o APACHE e também a linguagem Python e microPython, onde:

- microPython: Ler o valor do sensor e tranfere esse dado para Python e utilizando a IDE do uPyCraft para fazer a programação;
- Python: pega o valor obtido pelo microPython e passa para o banco do Mysql e utilizando a IDE do Pycharm para fazer a programação;
- APACHE: serve para definir o horário de funcionamento do sensores e mostra dados do banco.

OBS: para se comunicar o Micropython e Python foi utilizado o MQTT para fazer essa comunicação;

Servidor XAMPP:

1 passo: Roda servidor XAMPP para poder roda APACHE e o banco MyAdmin;



Python:

2 passo: roda Python para poder ativar a transferência do microPython para banco.

O python possui um classe Banco_dao para transferir os dados de criar banco, criar tabela, inserir dados no banco;

```
| Size | Six | Yew | Navigate | Code | Befactor Run | Jools | YGS | Window | Being | Lesses, but closed | Beacotor | Six | Six
```

E possui um Main para fazer a chama da classe Banco_dao e conectar com o banco:

```
db = mysql.connector.connect(
    host="localhost",
    user="root",
    port = 3306,
    password="",
    database = " bootstrap_projeto",
    auth_plugin='mysql_native_password'
    )

banco_dao = BancoDao(db)
```

A imagem acima mostra a conexão do banco;

A imagem a cima mostra que o MQtt esta rodando Com o tópico iot_cloud_br/wellkamp;

```
def on_message(client, userdata, msg): # 0 retorno de chamada para guando uma mensagem PUBLICAR é recebida do servidor.
    print("teste2")
    print("Message received-> " + msg.topic + " " + str(msg.payload)) # Print a received msg
    data_in = json.loads(msg.payload.decode('utf-8'))
    print(type(data_in))

temperatura = data_in['nome']
    umidade = data_in['Valor']
    tipo = 1
    banco_dao.insert(temperatura, umidade_tipo)
```

e a imagem acima mostra as publicações neste tópico ;

```
Run: main D:\PYTHON\python.exe "D:/Area de trabalho/teste_iot_cloud/main.py" teste
Connected with result code 0
```

E a imagem acima mostra que o Tópico com Mqtt esta rodando nesse momento

```
teste2

Message received-> iot_cloud_br/wellkamp b'{"nome": 20, "Valor": 4.3953}'

<class 'dict'>
teste2

Message received-> iot_cloud_br/wellkamp b'{"nome": 20, "Valor": 0.7406001}'

<class 'dict'>
```

E a imagem acima mostra que transferencia para banco foi feito com sucesso se não essa mensagem da imagem não vai aparecer.

MicroPython:

3 passo: Roda Micropython para poder ler o sensor

E para isso a imagem abaixo mostra codigo para se conectar com wifi

```
16
17
        import network
18
        wlan = network.WLAN(network.STA_IF)
19
20
        if not wlan.active() or not wlan.isconnected():
21 -
22
23
            wlan.active(True)
24
25
            print('connecting to:', ssid)
26
27
             wlan.connect(ssid, password)
28
29
30 -
            while not wlan.isconnected():
31
32
                 pass
33
        print('network config:', wlan.ifconfig())
34
35
        print('Conectado')
36
37
```

E a imagem abaixo mostra o comando para publica no tópico;

E a imagem abaixo mostra a função para ler o valor do sensor, quando a variavel escolha for 0 entao é gravado na tabela do ultrasonico e quando for 1 é gravado na tabela do LDR;

```
46 -def valores_dht11( escolha ):
      ultrasonic = ultra.HCSR04(trigger_pin=18, echo_pin=5,echo_timeout_us=10000000)
      distance = ultrasonic.distance_cm()
48
49
      led = machine.Pin(2,machine.Pin.OUT)
50
51
      adc = ADC(Pin(36))
52
53
      adc.atten(ADC.ATTN 0DB)
      adc.width(ADC.WIDTH_12BIT)
      ldvalue=adc.read() * 0.00805
56
57 = if(escolha == 0):
58 -
        valores = {
          "nome": 50,
"Valor": distance,
59
60
        file_json = json.dumps(valores)
63
64
65 -
      if(escolha == 1):
66 -
        valores2 = {
          "nome": 20,
"Valor": ldvalue,
67
68
69
       file_json = json.dumps(valores2)
70
71
      return file_json
72
```

Abaixo mostra a mensagem dos valores que estam sendo transferido para banco, caso não aparece essa mensagem então ocorreu algum erro, caso contrario a transferencia para python aconteceu corretamente;

```
Ready to download this file, please wait!
download ok
exec(open('esp.py').read().globals())
[0;32ml (12315) phy: phy_version: 4180, cb3948U9=5l (13045) wifi:new:<6,0>, old:<1,0>, ap:<255,255>, sta:<6,0>, prof.1
I (13895) wifi:state: init -> auth (b0)
I (13905) wifi:state: auth -> assoc (0)
I (13915) wifi:state: assoc -> run (10)
I (15035) wifi:connected with BRUNO, aid = 5, channel 6, BW CONNECTED [0m I (15095) wifi:AP's beacon interval = 102400 us, DTIM period = 1
[0;32ml (15735) event: sta.ip: 192.168.0.22,
                                                            :rrr:JjConectado
mensagem enviada com sucesso {"nome": 20, "Valor": 0.21735}
mensagem enviada com sucesso
{"nome": 20, "Valor": 0.8694}
mensagem enviada com sucesso
{"nome": 20, "Valor": 1.21555}
mensagem enviada com sucesso
{"nome": 20, "Valor": 1.9159}
```

Conclusões:

A captura do valores do sensor para banco e mostra esses dados no Apache foi realizando com sucesso. Mas comunicação do PHP com microPython não foi concluído.

Para poder fazer que na pagina WEB a gente liga e desliga um led ou definir data que iria roda a leitura do sensores, era essencial a comunicação do PHP com micropython, mas como não consegui desenvolver o codigo, logo a pagina acabou servido para ver dados dos sensores capturado pelo sensor.

mas pelo menos foi aprendido como enviar dados do mycropython para Python.