

# IoT con PYNQ

Repositorio: [github.com/ayman-krd/pynq-iot-riskengine](https://github.com/ayman-krd/pynq-iot-riskengine)

---

Nadir Mohamed Tanjaba    Ayman Karroud Abdeselam

20 de enero de 2026

Sistemas Electrónicos Integrados  
Máster Universitario en Ingeniería de Telecomunicación  
Universidad de Granada

# Índice

---

Introducción y motivación

Arquitectura del sistema

Diseño hardware

Diseño software

Resultados y demostración

Conclusiones

Bibliografía

# Introducción y motivación

# Contexto, propuesta y objetivo

---

- Contexto: Crecimiento de sistemas IoT para monitorizar entornos y enviar datos a la nube.
- Propuesta: Motor de riesgo sencillo a partir de varios sensores.
- Objetivo: Diseñar e implementar un sistema IoT en la PYNQ-Z2 que lea sensores, calcule un nivel de riesgo y lo muestre de manera local como remota.
- Visualización del riesgo:
  - Local: LEDs on-board.
  - Remota: InfluxDB.

# Arquitectura del sistema

# Arquitectura general

- Capa física:

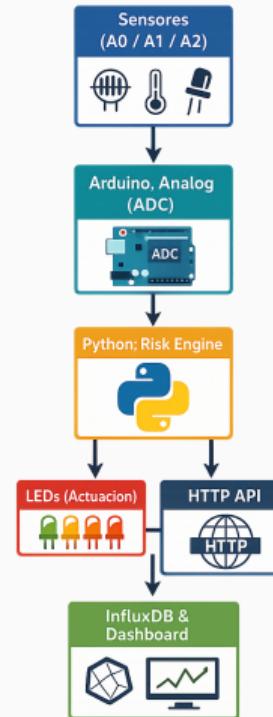
- PYNQ-Z2.
- Sensores (Arduino): A0 (LDR), A1 (NTC), A2 (tilt/botón).
- Actuadores: LEDs on-board.

- Capa de proceso:

- Python en ARM: lectura y cálculo de riesgo.

- Capa IoT:

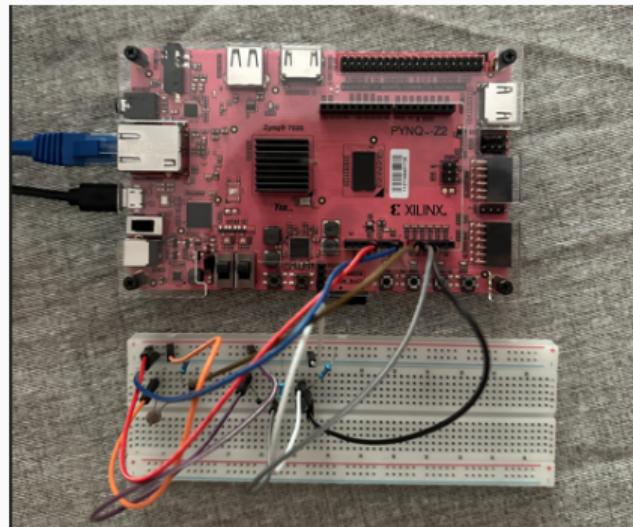
- Envío a InfluxDB 2.x en el PC.
- Dashboards y reglas de alerta.



# Diseño hardware

## Montaje de sensores

- Conexión al conector Arduino (3.3 V lógicos).
- **A0 – Luz (LDR)**: divisor LDR + 10 kΩ.
- **A1 – Temperatura (NTC)**: divisor NTC + 10 kΩ.
- **A2 – Evento (tilt/botón)**: pull-up 10 kΩ y switch a GND.
- LEDs on-board: base.leds [0..3].



# Uso del overlay base de PYNQ

- Carga del overlay:

```
from pynq.overlays.base import BaseOverlay  
base = BaseOverlay("base.bit")
```

- Lectura analógica:

```
from pynq.lib.arduino import Arduino_Analog  
analog = Arduino_Analog(base.ARDUINO, [0, 1, 2])
```

- Control de LEDs:

```
for led in base.leds:  
    led.off()  
base.leds[0].on()
```

# Diseño software

# Lógica de riesgo en Python



- Bucle principal (`main.py`):

1. Leer A0, A1, A2 con `analog.read_raw()`.
2. Evaluar alertas: luz baja, temperatura alta, evento activo.
3. Calcular:

$$risk\_level = alert\_light + alert\_temp + alert\_event$$

4. Actualizar LEDs y enviar muestra a InfluxDB.

- Umbrales ajustados experimentalmente.



## Integración con InfluxDB

- Envío con `requests` usando *line protocol*:

```
pynq_sensors,source=pynq_z2 light_raw=...,temp_raw=...,event_raw=...,risk_level  
=...,alert_light=...
```

- Configuración: URL, organización, bucket y token.
- En el PC: dashboards para `light_raw`, `temp_raw`, `event_raw` y `risk_level`.

# Resultados y demostración

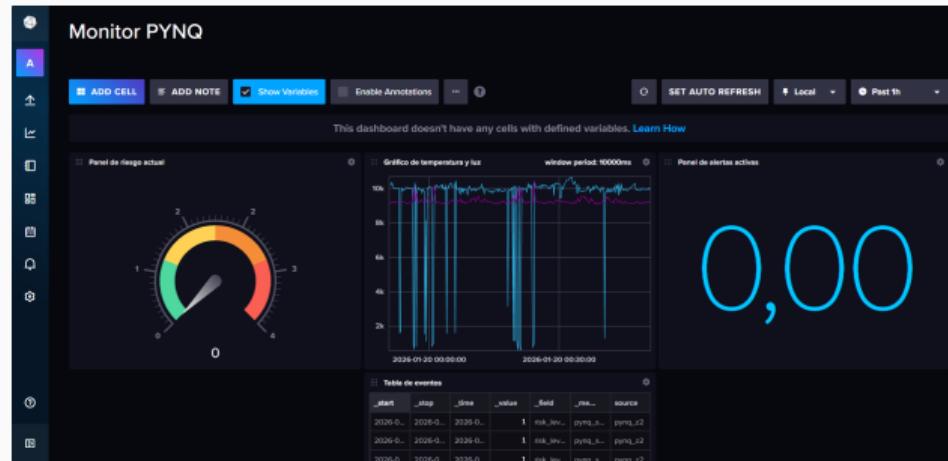
## Resultados experimentales

---

- En reposo: lecturas estables, `risk_level = 0`, LEDs apagados.
- Pruebas:
  - Tapar LDR ⇒ riesgo 1 (LED0).
  - Calentar NTC ⇒ riesgo 1–2.
  - Activar tilt/botón ⇒ riesgo adicional.
  - Combinación ⇒ riesgo 3 (LED0–LED2).
- En InfluxDB: trazas sincronizadas y checks/alertas por umbral.

# Demostración

1. Lanzar main.py en la PYNQ-Z2.
2. Mostrar valores y riesgo por consola.
3. Demostración física (LDR/NTC/tilt) y LEDs.
4. Visualizar gráficas en InfluxDB y comentar alertas.



# Conclusiones

# Conclusiones y futuro

---

- Conclusiones:
  - PYNQ-Z2 acelera prototipado IoT (Python + HW reconfigurable).
  - Flujo completo: sensores → riesgo → actuadores → BD temporal.
- Futuro:
  - Migrar riesgo a IP (HLS/Vitis).
  - Añadir sensores (PIR, humedad, etc.).
  - Web de visualización en la propia PYNQ.

# Bibliografía

# Bibliografía

-  PYNQ Project (Xilinx/AMD).  
**PYNQ Documentation.**  
<https://pynq.readthedocs.io/>
-  TUL Corporation.  
**PYNQ-Z2 Board (producto y documentación).**  
<https://www.tul.com.tw/ProductsPYNQ-Z2.html>
-  InfluxData.  
**InfluxDB 2.x Documentation.**  
<https://docs.influxdata.com/influxdb/v2/>
-  InfluxData.  
**Write Data: HTTP API (InfluxDB 2.x).**  
<https://docs.influxdata.com/influxdb/v2/api/#operation/PostWrite>

¿Preguntas?