Relatório - Projeto - Servidor Web para publicação de uma foto e dados de sensores

1 - Partes do Projeto e componentes utilizados:

1.1 - As três partes do projeto:

- 1 Circuito usando placa de desenvolvimento 'NodeMCU V1.0' SoC ESP12-E (com microcontrolador ESP8266).
 - Lê os dados de temperatura e pressão do módulo BMP280 e o valor analógico do sensor de iluminação (fotoresistor).
 - Os dados dos sensores são enviados para o servidor MQTT.
 - O NodeMCU é alimentado por meio de uma bateria 18650.
 - A bateria é carregada por meio de painéis solares.

• 2 - Módulo ESP32-CAM:

- Tira uma foto a cada 5 minutos. Ele apenas armazena a última foto tirada.
- Esse módulo também hospeda o servidor web com a página que mostra os dados dos sensores e a ultima foto tirada com a câmera.
- Na memória flash do ESP32-CAM somente é armazenada a foto mostrada na página.
- O código HTML da página web é gerado nas funções do sketch enviado para o ESP32-Cam.

- 3 - Computador executando o $\bf{Moquitto}~\bf{MQTT}$ e o programa Ngrok.

- No caso aqui, os programas estão instalados em um Raspberry Pi.
- Entretanto, qualquer computador com Windows pode fazer exatamente a mesma coisa. Somente é necessário instalar os programas mencionados.
- Mosquitto MQTT: É o programa que recebe os dados das leituras dos sensores, realizadas no NodeMCU ESP8266, e envia essas informações ao ESP32-CAM para incluir as leituras realizadas na página web gerada.
- Ngrok: é o serviço de internet que faz com que o servidor web do ESP32-CAM fique disponível na internet.
 - * Necessário criar uma conta no site.
 - * O site disponibiliza uma versão gratuita e, também, recursos pagos.
 - * Os recursos usados aqui foram os gratuitos.

1.2 - Componentes utilizados no projeto:

- 1 NodeMCU (ESP12-E) com os sensores:
 - 1x Módulo de desenvolvimento NodeMCU 1.0 (SoC ESP12-E, com o chip ESP8266).
 - $-\,$ 1x sensor de temperatura e pressão BMP280
 - 1x sensor de iluminação (fotoresistor).

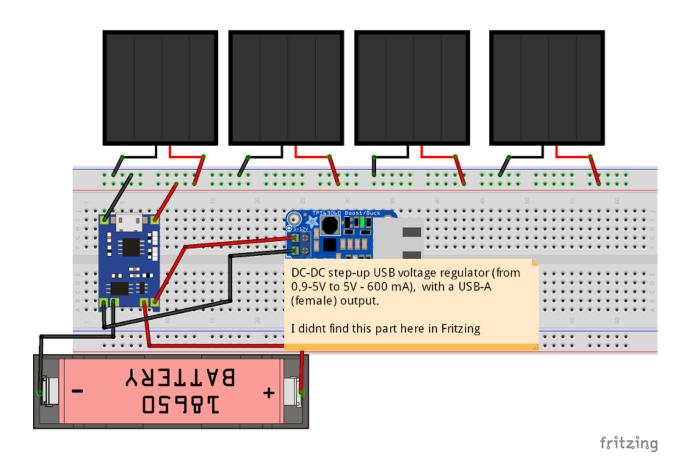


Figure 1: Foto_01



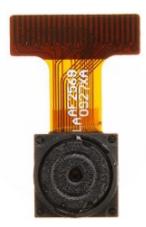


Figure 2: Foto_02

- 1x resistor de $4.7\mathrm{K}$
- -1x regulador de tensão DC-DC $Step\mbox{-}Up$ USB (de 0.9-5v para 5v, 600mA).
- 1x bateria 18650 (4.2V, 9800mAh).
- 1x Módulo carregador de baterias Li-ion **TP4056**, **COM PROTEÇÃO**.
- 4x paineis solares de 6V (embora o máximo que consegui medir foi pouco mais de 5V), 1W.
- 2x Cabos USB-A e Micro-USB. Basta ser um cabo para alimentação. Não precisa dos recursos de transferência de dados.

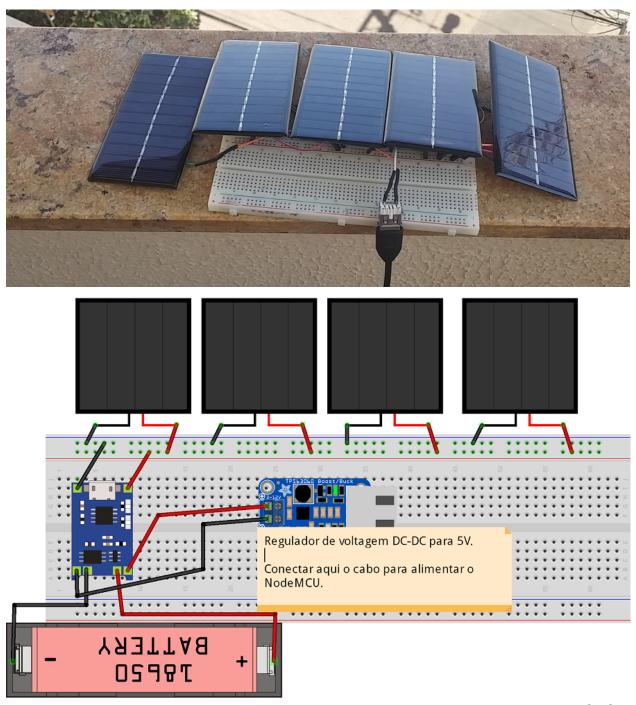
• 2 - Módulo ESP32-CAM com o servidor Web:

- 1x Módulo ESP32-CAM
- 1x Módulo programador FT232R FTDI (o ESP32-CAM não é programado de forma direta como nas placas NodeMCU).

2 - Diagramas e fotos dos circuitos:

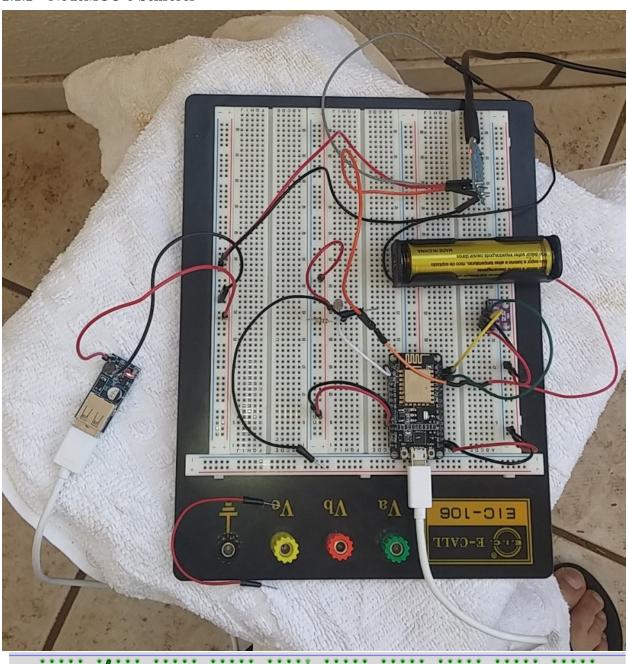
2.1 - Parte 1 - ESP8266 e sensores

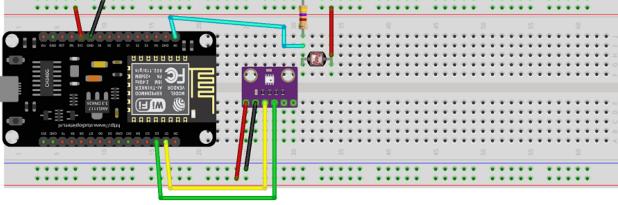
2.1.1 - Alimentação (painéis solares)



fritzing

2.1.2 - NodeMCU e Sensores





5

fritzing

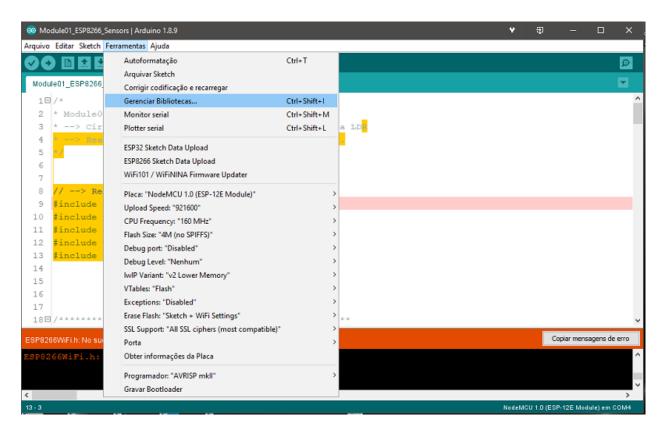


Figure 3: Foto_05

2.1.3 - Selecionar o NodeMCU no Arduino IDE

2.1.4 - Servidor MQTT:

- Os valores retornados pelas leituras dos sensores são publicados no servidor MQTT executado no Raspberry Pi.
- O programa usado aqui é o Moquito MQTT Broker.
- A imagem acima mostra o resultado de uma subscrição ao tópico sensors/temp.
- Alternativamente, as leituras de um tópico MQTT também podem ser apresentadas no aplicativo MyMQTT (Android).
- A imagem acima mostra o MyMQTT recebendo os dados do servidor MQTT executado no Raspberry Pi.
- Os tópicos subscritos foram:
 - sensors/temp.
 - sensors/pressure.
 - sensors/adc_ldr.

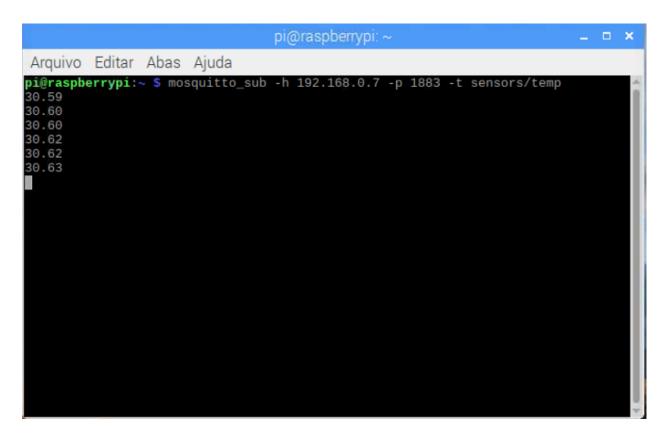
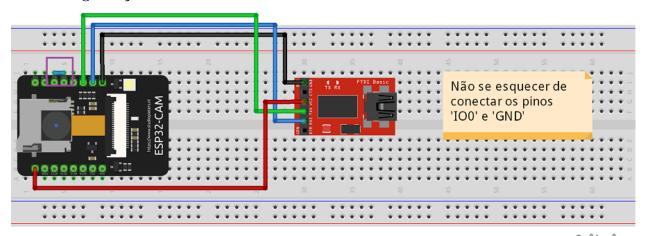


Figure 4: Subscrever Tópico no Mosquitto

2.2 - Parte 2 - ESP32-CAM

2.2.1 - Programação do ESP32-CAM



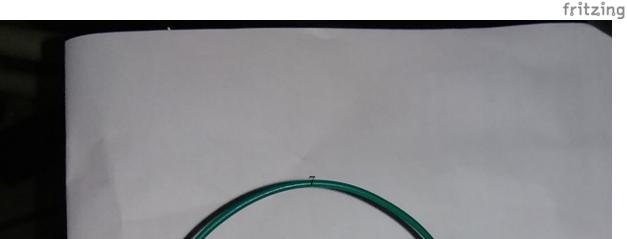




Figure 5: MyMQTT (Android) Screenshot

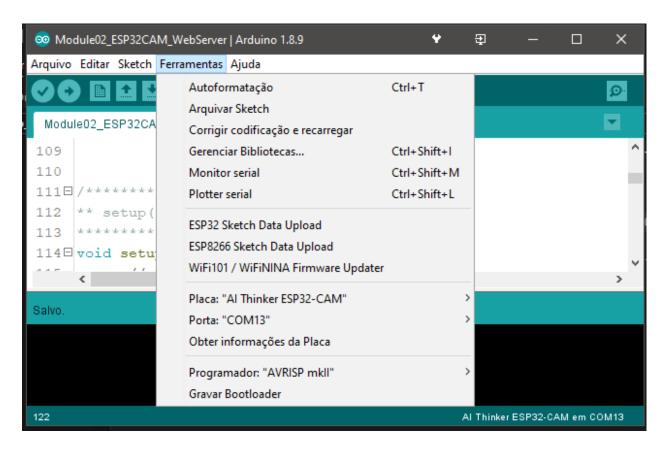
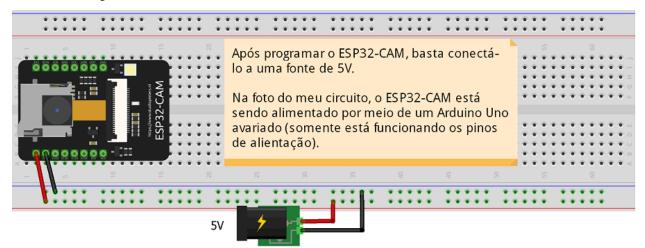


Figure 6: Img_09

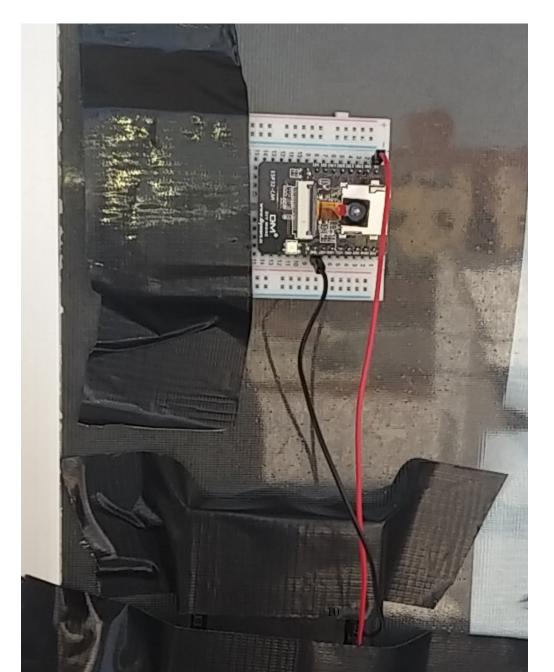
- O ESP32-CAM precisa de ser programado através de um programador FTDI.
 - Nas imagens acima, ele está sendo programado usando um módulo FT232R FTDI.
 - No momento de programar o ESP32-CAM, colocá-lo em boot mode, conectando os pinos IOO e

2.2.2 - Selecionando o ESP32-CAM no Arduino IDE:

2.2.3 - Execução

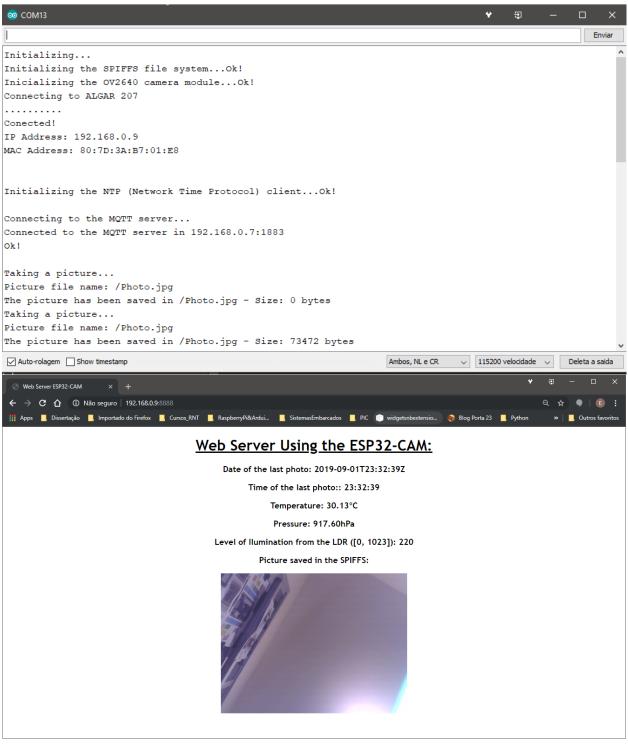


fritzing



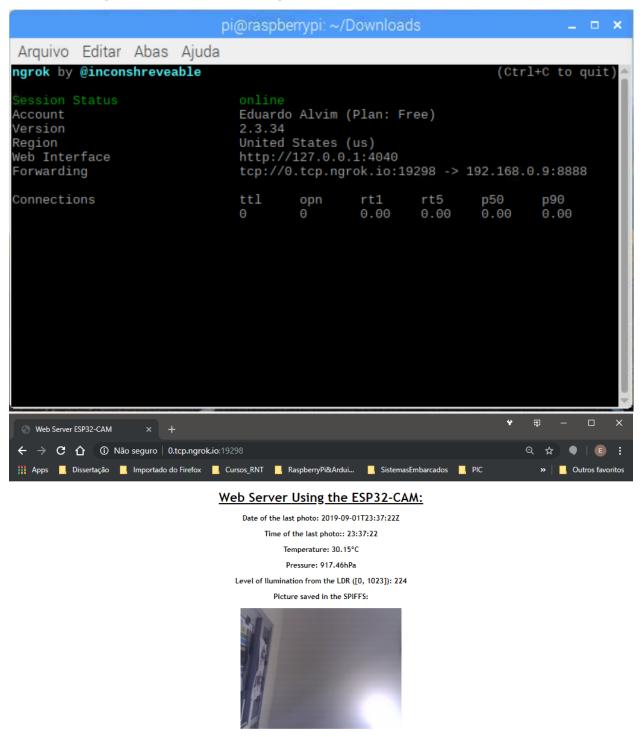
• Para executar o sketch enviado para o ESP32-CAM, basta remover o fio conectando os pinos 100 e GND.

2.2.4 - O Servidor Web no ESP32-CAM:



• Como mostra o output no Arduino IDE, o sevidor web está disponível na rede Wi-Fi no endereço 192.168.0.9:8888.

2.2.5 - O serviço de redirecionamento Ngrok:



- Antes de realizar o procedimento, se cadastrar no site do Ngrok, baixar, instalar e configurar o programa do Ngrok.
- Procedimento:
 - 1 Ir para o diretório onde o Ngrok está instalado (no Windows, caso tenha adicionado o caminho

para o executável do Ngrok à variável de ambiente PATH, esse procedimento não é necessário).

- 2 Executar Ngrok especificando o endereo do servidor web na rede Wi-Fi:
 - * Raspberry Pi: ./ngrok tcp 192.168.0.9:8888
 - * Windows Power Shell: ngrok tcp 192.168.0.9:8888
 - * Lembrando que o endereço especificado nos comandos acima somente valem no caso do endereço de IP do ESP32-CAM na rede Wi-Fi ser 192.168.0.9.
- O output mostrado na primeira imagem mostra que o endereço de internet para acessar o servidor web em qualquer lugar é: http://o.tcp.ngrok.io:19298/.