|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| TRƯỜNG ĐẠI HỌC BÁCH KHOA HÀ NỘI  **TRƯỜNG ĐIỆN – ĐIỆN TỬ**  logo_128  **ĐỒ ÁN NGHIÊN CỨU CỬ NHÂN**  **THIẾT KẾ HỆ THỐNG ĐỊNH VỊ TRONG NHÀ ỨNG DỤNG CÔNG NGHỆ ULTRA WIDEBAND**  **Ngành Kỹ thuật điều khiển và tự động hóa**  **Chuyên ngành Kỹ thuật đo và tin học công nghiệp**   |  |  | | --- | --- | | **Sinh viên:** | Đỗ Anh Dũng | | **Lớp:** | ĐK&TĐH 10 K63 | |  |  |   Chữ ký của GVHD   |  |  | | --- | --- | | **Giảng viên hướng dẫn:** | PGS.TS. Hoàng Sỹ Hồng | | **Khoa** | Tự động hóa |   **Hà Nội, 8-2022** |

**LỜI NÓI ĐẦU**

**LỜI CAM ĐOAN**

**MỤC LỤC**

[DANH MỤC KÝ HIỆU VÀ CHỮ VIẾT TẮT i](#_Toc109464799)

[DANH MỤC HÌNH VẼ ii](#_Toc109464800)

[DANH MỤC BẢNG BIỂU iii](#_Toc109464801)

[TÓM TẮT ĐỒ ÁN iv](#_Toc109464802)

[CHƯƠNG 1. TÌM HIỂU CHUNG VỀ HỆ THỐNG ĐỊNH VỊ TRONG NHÀ 1](#_Toc109464803)

[1.1 Bài toán định vị trong nhà 1](#_Toc109464804)

[1.2 Công nghệ Ultra Wide-Band 5](#_Toc109464805)

[1.2.1 Nguyên lý các phương pháp đo 5](#_Toc109464806)

[1.2.2 Tổng quan 7](#_Toc109464807)

[1.3 Google Cloud IoT 10](#_Toc109464808)

[1.4 MQTT 10](#_Toc109464809)

[1.5 TLS/SSL 10](#_Toc109464810)

[CHƯƠNG 2. THIẾT KẾ HỆ THỐNG 10](#_Toc109464811)

[2.1 Mục tiêu 10](#_Toc109464812)

[2.2 Thiết kế tổng thể 10](#_Toc109464813)

[2.3 Module Ultra wideband 11](#_Toc109464814)

[2.3.1 Microchip ATA835x 12](#_Toc109464815)

[2.3.2 NXP SR150 12](#_Toc109464816)

[2.3.3 Decawave DW1000 13](#_Toc109464817)

[2.4 Mô hình mạng hệ thống dựa trên module DWM1001 14](#_Toc109464818)

[2.4.1 Mô tả hoạt động của mạng UWB 16](#_Toc109464819)

[2.4.2 Các mô hình mạng cho DWM1001 17](#_Toc109464820)

[2.4.3 Công nghệ Bluetooth Low Energy 19](#_Toc109464821)

[2.5 Thiết kế Gateway 25](#_Toc109464822)

[2.5.1 Yêu cầu hệ thống 25](#_Toc109464823)

[2.5.2 Tổng quan hệ thống 27](#_Toc109464824)

[2.5.3 Thiết kế khối nguồn 27](#_Toc109464825)

[2.5.4 Thiết kế khối xử lý trung tâm 31](#_Toc109464826)

[2.5.5 Thiết kế khối Ethernet 31](#_Toc109464827)

[2.6 Giao thức MQTT với lớp bảo mật SSL/TLS 31](#_Toc109464828)

[CHƯƠNG 3. KẾT QUẢ THỬ NGHIỆM VÀ ĐÁNH GIÁ 31](#_Toc109464829)

[CHƯƠNG 4. KẾT LUẬN 32](#_Toc109464830)

[Kết luận chung 32](#_Toc109464831)

[Hướng phát triển 32](#_Toc109464832)

[Kiến nghị và đề xuất 32](#_Toc109464833)

[TÀI LIỆU THAM KHẢO 33](#_Toc109464834)

# DANH MỤC KÝ HIỆU VÀ CHỮ VIẾT TẮT

Xem Mục 1.3.6

# DANH MỤC HÌNH VẼ

[Hình 1.1 Sơ đồ khối của hệ thống 3](#_Toc9951164)

(Xem thêm Mục 1.3.7)

# DANH MỤC BẢNG BIỂU

[Bảng 1.1 Kết quả thí nghiệm 3](#_Toc9951165)

(Xem thêm Mục 1.3.8)

# TÓM TẮT ĐỒ ÁN

Tóm tắt đồ án, có độ dài 1-2 trang, được trình bày tại đây. Chi tiết xem Mục 1.3.9.

# TÌM HIỂU CHUNG VỀ HỆ THỐNG ĐỊNH VỊ TRONG NHÀ

## Bài toán định vị trong nhà

Kể từ những ngày đầu tiên các công nghệ định vị bằng vệ tinh xuất hiện vào năm 60 của thế kí trước, giải pháp cho việc định vị đã liên tục có những biến chuyển lớn để đáp ứng nhu cầu của con người và xã hội. Việc biết được vị trí của con người, của vật luôn luôn là mối quan tâm hàng đầu. Trong lĩnh vực vận chuyển, vị trí của xe hàng, tàu thủy, máy bay … , nếu có thể biết được, sẽ làm tăng hiệu quả vận chuyển, là yếu tố quan trọng cho bài toán logistic đang rất “hot” trong những năm gần đây. Trong lĩnh vực bán hàng ở các trung tâm, siêu thị, … , việc biết được số lượng khách hàng lui tới các khu vực quầy bán hàng nào, thời gian khách hàng lưu lại quầy đó là bao lâu, sẽ là dữ liệu quan trọng liên quan tới các chiến dịch bán hàng. Trong các nhà xưởng, kho bãi, … có thể biết được loại hàng hóa, mã sản phẩm nào đang nằm ở đâu hoặc nhân viên đang ở vị trí nào trong xưởng, sẽ làm tăng hiệu quả sản xuất, đưa quy trình sản xuất, xuất nhập kho bãi số hóa đúng như mong muốn của các công ty lớn hiện nay. Đó chỉ là một trong những bài toán và giải pháp trong một “bể” những nhu cầu của thị trường và xã hội trong thời kì số hóa đang chuyển mình cực mạnh.

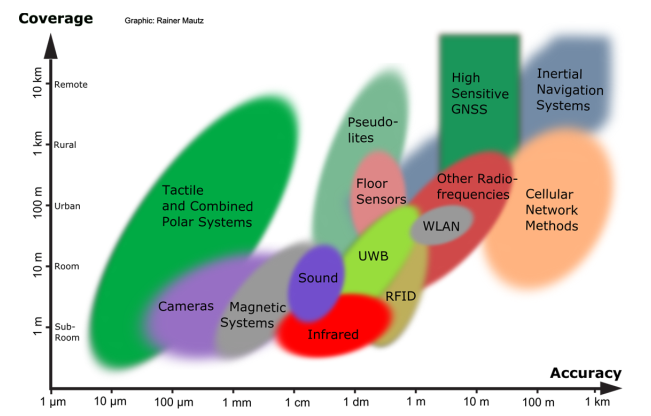
Gốc rễ của những giải pháp đó đều quy về một điểm đó là biết được vị trí của vật thể. Để có thể biết được yếu tố nghe tưởng chừng đơn giản đó, các nhà khoa học đã đưa ra rất nhiều công nghệ khác nhau, với độ hiệu quả khác nhau và phù hợp cho các bài toán rất khác nhau. Công nghệ định vị bằng vệ tinh GNSS với các chùm vệ tinh nổi tiếng như GPS của Mỹ, GLONASS của Nga, … đã có thể đạt đến độ chính xác 1cm với thuật toán RTK. Với độ chính xác cao như vậy, nó hoàn toàn có thể đáp ứng cho các bài toán liên quan đến điều khiển từ xa. Tuy nhiên GNSS chỉ thực sự mạnh khi ở không gian bên ngoài trời, còn khi ở trong nhà, GNSS có độ chính xác rất thấp, thậm chí là tín hiệu không đủ mạnh để có các thông tin về vị trí. Từ đó, các công nghệ không dây có thể hoạt động trong nhà và đã có sẵn như WiFi, Bluetooth, Bluetooth Low Energy được xét đến. Bảng dưới đây là so sánh giữa các công nghệ định vị hiện có cùng với độ chính xác, độ bao phủ và các ứng dụng phổ biến phù hợp cho ứng dụng đó.

Bảng . Các công nghệ định vị trong nhà

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **Công nghệ** | **Độ chính xác** | **Độ bao phủ (m)** | **Nguyên lý** | **Ứng dụng** |
| Camera | 0.1mm – dm | 1 – 10 | Các phép đo góc từ tập ảnh | Đo lường, dẫn đường robot |
| Infrared | cm – dm | 1 – 5 | Ảnh nhiệt | Xác định con người, theo dấu |
| Sound | cm | 2 – 10 | Khoảng cách từ thời gian truyền của tín hiệu | Định vị trong nhà, theo dấu |
| WLAN / Wi-Fi | m | 20 – 50 | RSSI | Định vị trong nhà |
| Ultra-Wideband | cm – m | 1 – 50 | Khoảng cách từ thời gian truyền của tín hiệu | Định vị trong nhà, hầm mỏ |
| Magnetic Systems | mm – cm | 1 – 20 | Từ trường | Định vị trong nhà, hầm mỏ |

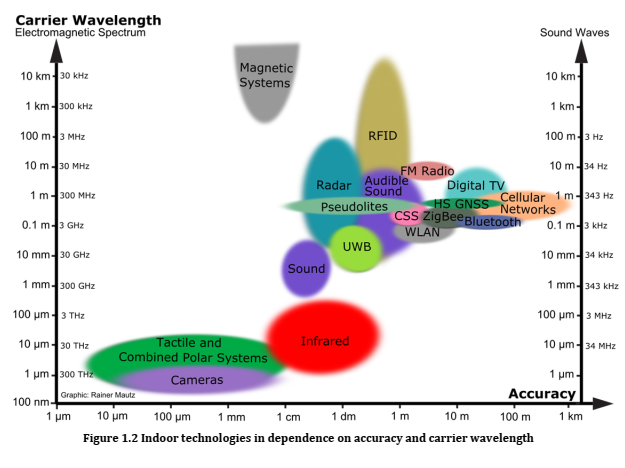
Mỗi công nghệ đều có điểm mạnh riêng, phù hợp với yêu cầu của từng ứng dụng cụ thể. Nhìn chung, các công nghệ không dây sử dụng sóng điện từ vẫn có lợi thế hơn về độ chính xác và giá thành. Công nghệ sử dụng camera với các thuật toán xử lý ảnh có độ chính xác cao, tuy nhiên lại có nhược điểm ở những nơi thiếu sáng, hoặc các tác động ngoại cảnh ảnh hưởng đến chất lượng ghi hình của camera, sẽ rất dễ gây ra sai số hệ thống. Giữa những công nghệ không dây, công nghệ sử dụng Ultra – Wideband đang nhận được sự quan tâm rất lớn và được đánh giá sẽ sớm trở thành xu thế trong tương lai gần nhờ vào độ chính xác cao, độ bao phủ rộng và giá thành hợp lí.

Biểu đồ dưới đây sẽ cho cái nhìn tổng quát hơn, so sánh giữa các công nghệ dựa trên hai yếu tố là độ chính xác và độ bao phủ



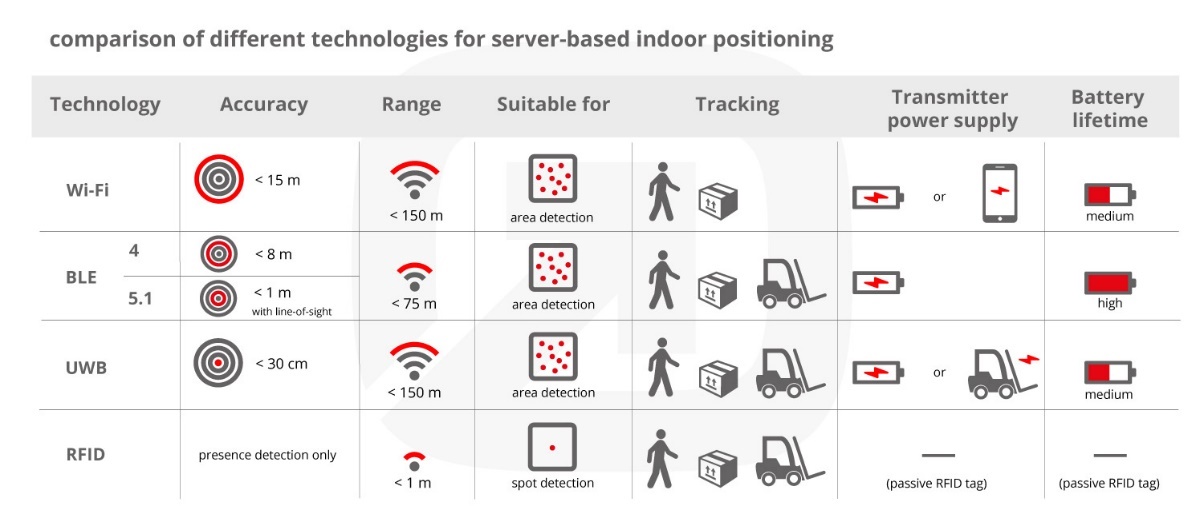
Hình . Biểu đồ dựa trên độ chính xác và độ bao phủ

Hầu hết các công nghệ đều dựa trên sóng điện từ và sóng âm. Có thể thấy, một phần lớn phổ điện từ được sử dụng cho bài toán định vị trong nhà. Các hệ thống với độ chính xác cao có xu hướng sử dụng các bước sóng ngắn hơn. Biểu đồ ở hình 1.2 sẽ cho thấy tương quan giữa độ chính xác và bước sóng mang.



Hình . Tương quan giữa độ chính xác và bước sóng sóng mang

Nhìn chung, với không gian kích thước 50m x 50m, UWB đang chiếm lợi thế lớn so với các công nghệ khác. Và thực tế cũng đang chứng minh điều đó khi đang có rất nhiều các giải pháp sử dụng UWB để thu thập loại dữ liệu tưởng chừng đơn giản nhưng đóng vai trò rất quan trọng trong hệ thống là dữ liệu vị trí.



Hình . So sánh tổng quan các công nghệ định vị trong nhà

Hình cuối cùng là tổng quan so sánh giữa 4 công nghệ được sử dụng nhiều nhất trong hệ thống định vị trong nhà, cùng với đo là các ứng dụng phù hợp cho từng công nghệ đó.

Hệ thống định vị trong nhà ngoài phần quan trọng nhất đo là xác định vị trí của người, vật, thì phần quan trọng không kém đó là đưa được dữ liệu đó ra bên ngoài, tức là có thể theo dõi được dữ liệu đó từ xa, có thể tại phòng điều khiển của nhà máy, hoặc là tại bất kì nơi đầu, chỉ cần mở điện thoại hoặc máy tính là có thể theo dõi được dữ liệu vị trí mà người dùng cần biết, hoặc cấu hình hệ thống từ xa mà không cần phải nạp lại firmware, software trực tiếp cho thiết bijk Với hệ thống sử dụng WiFi, việc đựa dữ liệu ra bên ngoài mạng và nhận dữ liệu cấu hình từ bên ngoài đã quá đơn giản, không cần phải thêm một thiết bị mới để có thể giao tiếp được với bên ngoài. Các hệ thống sử dụng các công nghệ như BLE, UWB, RFID đều cần một thiết bị chuyển tiếp, hay còn gọi là Gateway để có thể giao tiếp với bên ngoài.

Ở phía dưới hiện tường, Gateway sẽ là thiết bị quản lý dữ liệu về vị trí, hay cấu hình các thiết bị khi có dữ liệu gửi xuống từ server. Giao thức được Gateway ưu tiên sử dụng trong hệ thống để truyền nhận dữ liệu với server là MQTT hoặc HTTP. Dữ liệu vị trí là dữ liệu khá nhạy cảm, khi đó tầng SSL/TLS sẽ được thêm vào cho cả hai giao thức MQTT và HTTP.

Với tầng mạng phía trên của mô hình, như đã nói, server sẽ thường được ưu tiên sử dụng, dễ triển khai với các hệ thống nhỏ và vừa, hoặc đối với các nhà máy chỉ muốn lưu trữ dữ liệu về vị trí tại phòng điều khiển của nhà máy. Ngoài lựa chọn server để quản lý, lưu trữ thông tin, còn một mô hình khác đang rất được quan tâm và được nhiều hệ thống lớn sử dụng đó là lưu trữ tại đám mây (cloud). Ưu điểm rõ rệt nhất của Cloud so với server vật lý hay server ảo truyền thống đó là độ ổn định cao và khả năng mở rộng hệ thống rất nhanh.

## Công nghệ Ultra Wide-Band

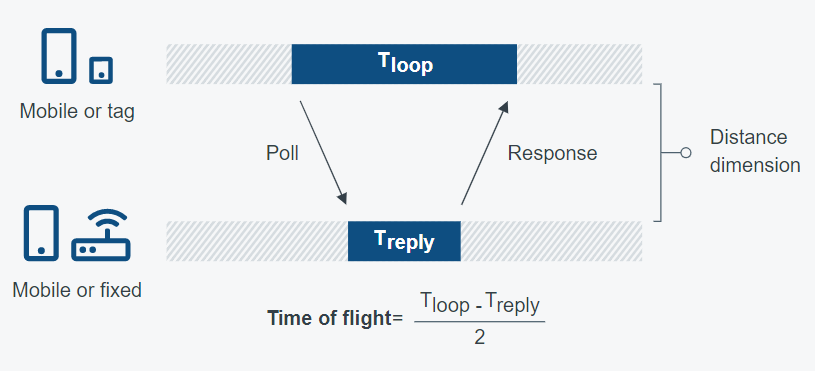
### Nguyên lý các phương pháp đo

Các phương pháp đo dưới đây là các kỹ thuật phổ biến dành cho các bài toán về đo khoảng cách, đo góc

#### Time of Arrival (ToA) / Time of Flight (ToF)

Nguyên lý của ToA dựa trên việc đo thời gian mà tín hiệu đi từ bộ truyền tới bộ nhận. Khoảng cách Euclide giữa 2 thiết bị bằng tích của thời gian tín hiệu truyền và vận tốc sóng. Bởi vì vận tốc sóng dựa trên các tính chất của môi trường lan truyền, nên cần phải chú ý đến đặc tính của vật liệu tín hiệu đi qua. Đối với các vật liệu xây dựng, tốc độ truyền phụ thuộc vào (trong đó k là hằng số điện môi).

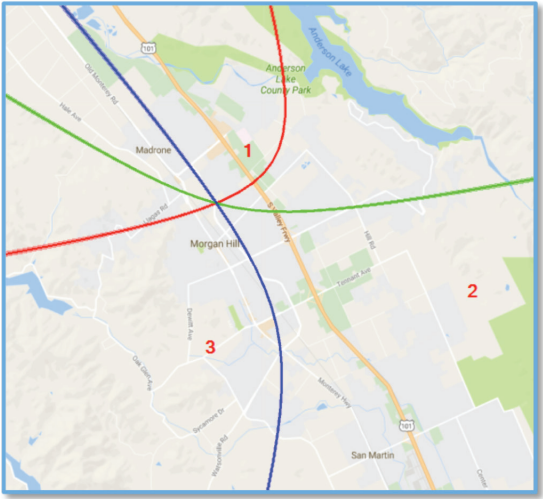
Vì ToA phụ thuộc vào thời gian truyền của tín hiệu, nên đồng bộ thời gian giữa bộ truyền và nhận cần rất chính xác, chỉ cần sai lệch 1 nano giây, khoảng cách có thể sai số thêm 30 cm nếu sử dụng các sóng radio.



Hình . Phương pháp đo ToA/ToF

#### Time Difference of Arrival (TDoA)

TDoA là phương pháp định vị cho các nguồn sử dụng sóng RF. Phương pháp này yêu cầu cần có ít nhất ba bộ nhận tín hiệu. Mỗi bộ nhận cần được đồng bộ về thời gian một cách chính xác. Khi tín hiệu gửi từ một nguồn chưa rõ vị trí đến cả ba bộ nhận, khoảng cách sẽ được tính dựa trên sự khác nhau về thời gian nhận được tín hiệu của ba bộ và vị trí cố định của ba bộ đã được đặt từ trước. Với mỗi khoảng cách từ điểm phát đến điểm thu, sẽ tạo thành một hình hypebol. Giao điểm của hình hypebol đó chính là vị trí của điểm phát tín hiệu.



Hình . TDoA trong định vị GNSS

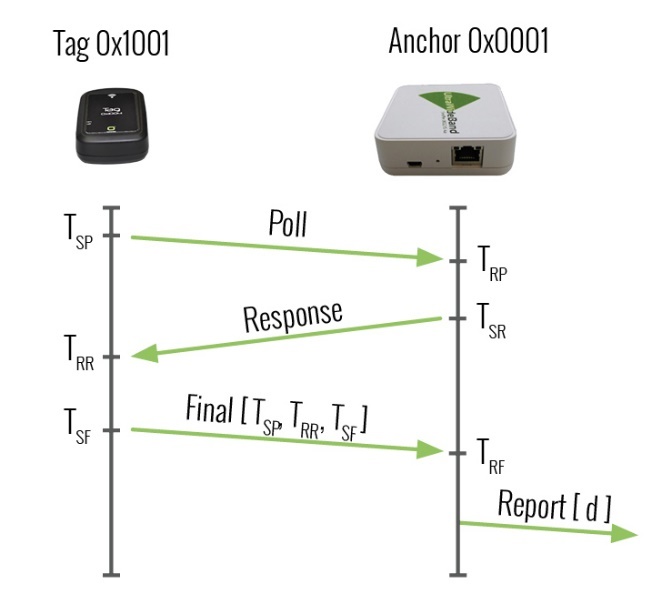
Để có thể sử dụng TDoA, cần hiểu rõ loại tín tín hiệu được sử dụng, sự phụ thuộc của kết quả đo dựa vào vị trí của phép đo thế nào, các nguồn gây nhiễu và cách để xử lý chúng. Phương pháp TDoA sẽ có thể tối ưu vấn đề về năng lượng so với các phương pháp khác bởi quá trình tính toán sẽ nằm ở các thiết bị cố định đã biết trước vị trí, sử dụng nguồn điện lưới, khi đó các thiết bị mà cần biết vị trí sẽ không cần hoạt động quá nhiều, phù hợp cho các ứng dụng sử dụng pin.

#### Round Trip Time (RTT) / Roundtrip Time of Flight (RToF) / Two Way Ranging (TWR)

Phương pháp RTT, hay còn gọi là TWR dựa trên nguyên lí của phương pháp ToF. Để đo được khoảng cách, giữa hai thiết bị sẽ cần trao đổi ba loại bản tin. Theo hình 1.6, giả sử Tag là thiết bị cần biết vị trí và Anchor là thiết bị đã được đặt vị trí từ trước.Tag sẽ gửi bản tin Poll ở thời điểm đến cho Anchor và sẽ được Anchor đáp lại bằng một bản tin ở thời điểm . Khi Tag nhận được bản tin trả lời từ Anchor ở , bản tin cuối cùng sẽ được gửi từ Tag sang Anchor ở thời điểm và nhận được ở Anchor ở .

Cuối cùng, vị trí được tính bởi công thức:

distance = ToF . v



Hình . Phương pháp Two-way Ranging

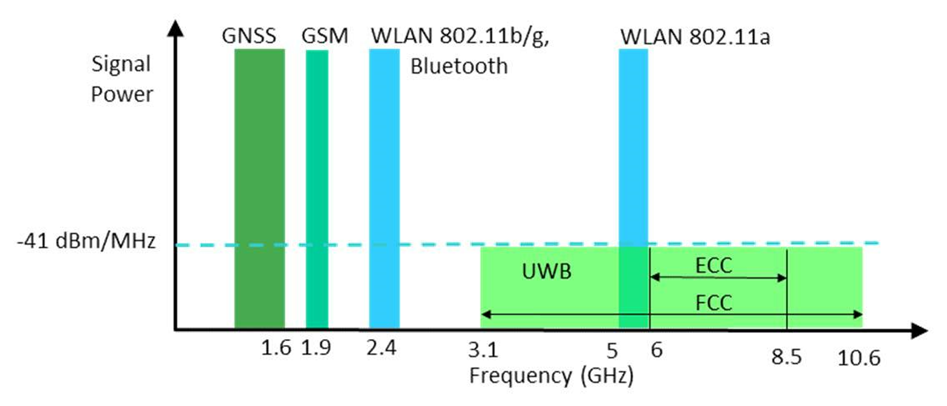
#### Phase of Arrival (PoA) / Phase Difference (PD)

PoA sử dụng pha của sóng mang nhận được để xác định khoảng cách giữa hai thiết bị. Để giảm thiểu hiện tượng trùng pha, pha tín hiệu nhận được được đánh giá trên nhiều tần số khác nhau. Khoảng cách sau đó được xác định bởi tốc độ thay đổi pha.

### Tổng quan

Công nghệ UWB là công nghệ đang nhận được rất nhiều sự chú ý và là một chủ đề “hot” trong những năm gần đây. UWB mang đến quá nhiều tiện ích với những ứng dụng trong việc kết nối không dây tốc độ cao của các thiết bị số trong nhà và văn phòng.

UWB là một công nghệ sử dụng sóng radio cho các ứng dụng truyền thông khoảng cách ngắn, băng thông rộng với khả năng chống nhiễu đa đường, phù hợp cho các ứng dụng ước lượng khoảng cách trong nhà, đinh vị và theo dấu. Một hệ UWB cụ thể có các bộ tạo sóng radio và các bộ nhận để thu các sóng lan truyền và phân tán. Ngược lại với hoạt động của các hệ băng thông hẹp, các sóng UWB chiếm băng thông khá lớn (> 500MHz). Chính xác hơn, các sóng radio phát ra sẽ bị ảnh hưởng bởi UWB nếu băng thông của nó không vượt qua 500MHz hoặc 20 % của tần số sóng mang. Để có thể giảm đi sự ảnh hưởng tới các dịch vụ radio khác, FCC (Federal Communications Commission) đã hạn chế vùng sử dụng miễn phí (unlicensed) của UWB ở mật độ công suất bức xạ là -41.3 dBm/MHz và giới hạn băng thông tần số xuống 3.1 GHz – 10.6 GHz (6.0 GHz – 8.5 GHz theo ECC (European Communications Committee). Hình 1.1 thể hiện phổ sóng UWB so với cac chuẩn truyền thông sử dụng sóng radio hiện tại.



Các hạn chế về công suất phát của các ủy ban truyền thông đã làm giảm tầm hoạt động của xuống còn dưới 100m. Mặt khác, mật độ phổ năng lượng thấp cũng sẽ làm giảm đi các yếu tố gây hại tới cơ thể con người và hạn chế lại sự ảnh hưởng của UWB tới các bộ nhận băng thông hẹp khác. Với phần UWB được cấp phép sẽ hoạt động trong dải sóng của sóng điện từ, ở đó các phần tử tần số thấp trong phổ tín hiệu của UWB có khả năng xâm nhập các vật liệu xây dựng như bê tông, kính và gỗ. Đây là một đặc tính phù hợp cho bài toán định vị trong nhà, bởi nó cho phép tầm hoạt động dưới điều kiện không tầm nhìn (non-light-of-sight) và giúp cho việc định vị giữa các phòng trở nên dễ dàng hơn.

#### Đo khoảng cách sử dụng UWB

Ứng dụng tốt nhất của UWB là đo khoảng cách nhờ vào băng thông siêu rộng tạo nên miền thời gian với độ phân giải cao và miền khoảng cách được liên tục. Độ phân giải khoảng cách có thể đạt được xấp xỉ dựa trên công thức

( .1)

ở đó là vận tốc của sóng và là băng thông. Ví dụ, theo giới hạn của FCC và độ lan truyền trong không gian (giả sử vận tốc của sóng bằng với vận tốc ánh sáng ), ≈ 0.5 x / 7.5 GHz = 2 cm và theo giới hạn của ECC sẽ tương ứng là 6 cm.

UWB hỗ trợ các kỹ thuật bao gồm Time of Arrival (ToA), Two Way Ranging (TWR), Time Difference of Arriva (TDoA). Các kỹ thuật đều dựa trên việc tính toán chênh lệch thời gian và được chia thành 3 loại dựa trên các nguyên lý dưới đây

* Continuous Waves: trong dải tần số, các tần số khác nhau được sử dụng tuần tự bằng cách quét hoặc nhảy. Tín hiệu được phân tích trong miền tần số dẫn đến độ phân giải thời gian thấp, làm giảm độ hiệu quả của các ứng dụng thời gian thực. Các sóng liên tục sẽ cho phép việc định vị chính xác hơn, tuy nhiên lại không thể sử dụng cho các thiết bị nhỏ như điện thoại thông minh vì công nghệ này yêu cầu kích thước anten khá lớn. Nếu dải tần số rất rộng, thì cần phải có kích thước anten khá lớn để đạt được đủ độ hiệu quả của anten.
* Impulse Radio: UWB Impulse Radio (UWB - IR) có cấu trúc khá đơn giản và được sử dụng cho các phép đo khoảng cách với yêu cầu tốc độ nhanh. Độ dài của các xung đều trong vùng nano giây, thậm chí còn ít hơn. So với phương pháp sóng liên tục (continuous waves), các xung siêu ngắn thường ít bị ảnh hưởng với các tín hiệu đi theo các con đường khác, cho phép độ phân giải khoảng cách tốt hơn và từ đó làm giảm đi ảnh hưởng của tín hiệu đa đường. Vì các sóng radio phải được cấp nguồn trong thời gian ngắn trước và trong khi tạo ra xung, UWB – IR có mức tiêu thụ điện năng thấp hơn so với các kỹ thuật UWB khác. Các hệ thống định vị dựa trên kỹ thuật xung UWB được sử dụng với tốc độ lặp lại tương đối thấp khoảng 1MHz đến 100MHz, trái ngược với các hệ thống truyền thông sử dụng UWB ở tốc độ 1GHz đến 100GHz. Các nhà nghiên cứu đã sử dụng kỹ thuật TWR để tạo ra các hệ định vị với độ chính xác xấp xỉ 4cm, thậm chí đã xuống tới 1cm trong điều kiện LoS hoàn hảo trong phòng thí nghiệm.

## Google Cloud IoT

## MQTT

## TLS/SSL

# THIẾT KẾ HỆ THỐNG

Trong Chương 2, đồ án sẽ trình bày về tổng thể hệ thống, lựa chọn phần cứng cho các tầng trong hệ thống và các giao thức truyền thông để hệ thống tại hiện trường có thể giao tiếp với cloud.

## Mục tiêu

Trong chương 1, đồ án đã mô tả lại hệ thống định vị trong nhà sử dụng công nghệ UWB và các công nghệ, hệ thống để có thể ứng dụng các hệ thống UWB vào các bài toán quản lý, theo dõi con người, vật thể như xe nâng, xe chở hàng bên trong các kho, xưởng. Mục tiêu của đồ án sẽ thiết kế một hệ thống gồm ba tầng: hiện trường, hệ thống quản lý mạng UWB tại hiện trường và kết nối tới tầng thứ ba là cloud.

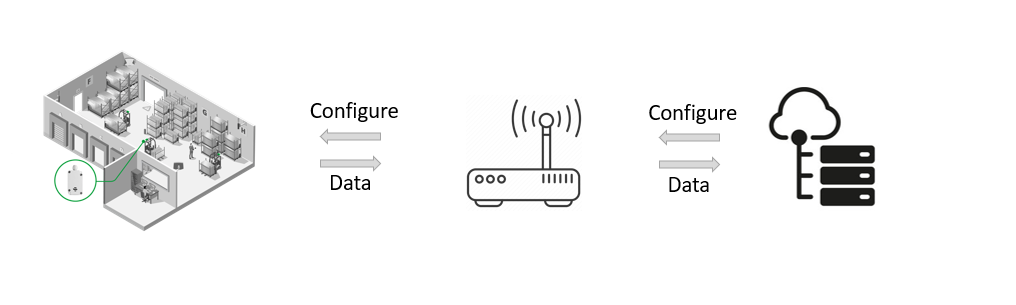
Với cloud, em sử dụng một hệ thống cloud được xây dựng sẵn dành cho các bài toán IoT, có mô hình giống như Google Cloud IoT.

Tầng tiếp theo là tầng hệ thống quản lý mạng UWB tại hiện trường sẽ hướng tới một hệ thống đảm bảo được tính thời gian thực, quản lý được tất cả các thiết bị trong mạng UWB.

Tầng cuối cùng là tầng mạng UWB tại hiện trường cần đảm bảo các yêu cầu về chi phí, tần số sử dụng trong dải cho phép tại Việt Nam và độ chính xác đảm bảo trong khoảng từ 10 – 50cm.

## Thiết kế tổng thể

Hệ thống định vị trong nhà được mô tả như hình 2.1



Hình .1 Tổng quan hệ thống

Trong hệ thống trên, đồ án sẽ thiết kế hệ thống cho phần ở dưới hiện trường, bao gồm hệ thống định vị bằng công nghệ UWB, phần tử Gateway là cầu nối giữa hệ thống UWB với cloud. Với hệ thống định vị sử dụng UWB, cần lựa chọn các mô hình mạng và thiết bị dễ lắp đặt, có độ ổn định cao cũng như có dải tần số phù hợp với dải tần số của Việt Nam quy định là từ 4.2 – 4.8 GHz. Cùng với đó, thiết bị UWB cũng cần hỗ trợ các mô hình mạng có các lựa chọn để dễ dàng xây dựng Gateway, hỗ trợ đầy đủ các thông tin cần thiết và có thể cấu hình các thông số cho thiết bị đó từ xa, thay vì việc phải trực tiếp nạp lại firmware cho các thiết bị đó.

Với luồng thông tin của Gateway và Cloud, giao thức được ưu tiên sử dụng sẽ là MQTT bởi thông tin của hệ thống tuy cần được cập nhật liên tục nhưng khối lượng dữ liệu trong mỗi bản tin là không lớn. Lựa chọn MQTT vẫn đảm bảo được tính real-time của hệ thống, mặt khác phần cứng sẽ có thể lựa chọn những bộ xử lý trung tâm nhỏ gọn hơn, giảm đi giá thành và kích thước của Gateway. Để có thể truy cập Cloud, Gateway cũng cần tích hợp thêm bảo mật SSL cho từng bản tin gửi đi.

Trong các phần tiếp theo, đồ án sẽ phân tích lựa chọn các thành phần dựa theo mô hình tổng thể, bao gồm phần cứng của hệ thống mạng UWB, phần cứng của Gateway cũng như mô hình mạng của thống định vị dựa trên phần cứng đã chọn.

## Module Ultra wideband

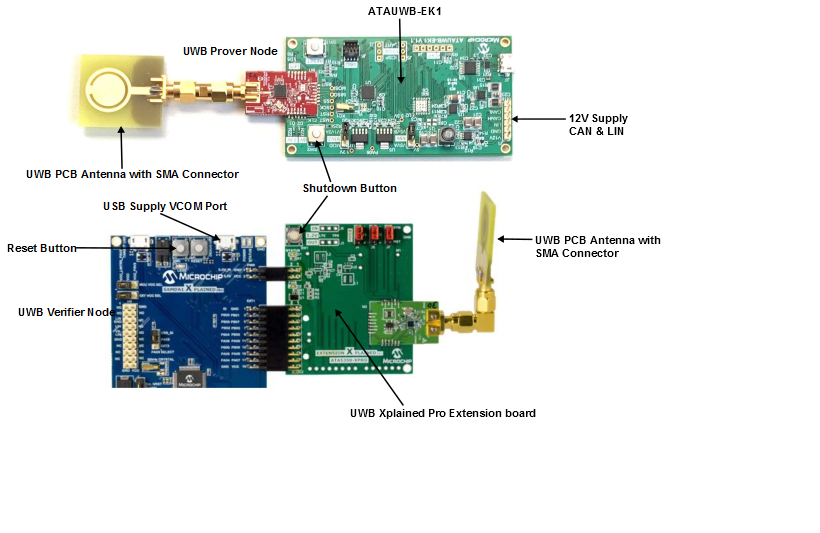
Thị trường Ultra wideband hiện tại đang được rất nhiều nhà sản xuất chip quan tâm và nghiên cứu, phát triển. Trong vòng 10 năm trở lại đây, hàng loạt module UWB đã được tung ra thị trường tuy nhiên chức năng, nguyên lý đều cơ bản giống nhau.

### Microchip ATA835x

Dòng chip ATA835 của Microchip là một trong những dòng chip mới nhất, được thiết kế sử dụng năng lượng rất thấp với các tầng bảo mật cho các ứng dụng định vị, giao tiếp điểm - điểm. ATA835 có các thông số cơ bản như sau:

* Tần số hoạt động: 6.2 – 7.8 GHz
* Phù hợp với quy chuẩn UWB của ETSI và FCC
* Tốc độ truyền qua UWB đạt 246Kbps
* Giao tiếp với MCU qua SPI (20 Mbps)
* Sử dụng phương pháp đo ToF với độ phân giải 15cm
* Năng lượng tiêu thụ cho truyền nhận thấp (39mA khi nhận), phù hợp với các ứng dụng sử dụng pin Cell.

Microchip còn hỗ trợ các kit thử nghiệm cho dòng ATA835 như ở hình 2.1. Giá hiện tại của dòng chip này trung bài vào khoảng 9$ / 1pcs.



Hình . Kit thử nghiệm ATA835

### NXP SR150

SR150 là bộ điều khiển UWB được tích hợp các phương pháp đo TWR và TDoA, với độ chính xác đạt được lên tới 10cm.

* Tần số hoạt động: 6.24 – 8.24 GHz
* Công suất truyền lên tới 10 dBm, có thể lập trình được
* Hỗ trợ nhiều mức tốc độ truyền khác nhau: 850 kbps, 6.8Mbps, 7.8Mbps, 27Mbps và 31.2 Mbps
* Lõi xử lý Arm Cortex-M3
* Phù hợp cho các ứng dụng IOT, định vị trong nhà, các thiết bị Smarthome
* Công suất tiêu thụ tối đa: 920mW



Hình . Kit phát triển dựa trên SR150

SR150 còn có một người anh em khác là SR100, được Samsung sử dụng để tích hợp vào Samsung Galaxy Note20 Ultra, là một trong những sản phẩm thương mại đầu tiên tích hợp Ultrawideband cùng với dòng chip U1 của Apple.

### Decawave DW1000

Decawave là cái tên không xa lạ gì với công nghệ UWB, là một trong những nhà phát hành chip UWB đầu tiên và vẫn đang chiếm thị phần lớn trong thị trường chip UWB. Các sản phẩm ứng dụng công nghệ UWB hiện nay đề sử dụng các module phổ biến của Decawave như DW1000, DW3000 vì giá thành hợp lí và độ ổn định cao, tài liệu giao tiếp được hỗ trợ nhiều.

DW1000 là module được phát hành năm 2013, là một trong những chip thương mại đầu tiên hỗ trợ công nghệ UWB. Đến nay, DW1000 vẫn là một trong những lựa chọn hàng đầu của các sản phẩm UWB nhờ vào công suất tiêu thụ thấp, hỗ trợ hai thuật toán định vị TWR và TDoA cho độ chính xác lên tới 10cm.

* Tần số hoạt động: 3.5 – 6.5 GHz
* Mức tiêu thụ năng lượng thấp: 1 uA với chế độ SLEEP, 50nA với chế độ DEEPSLEEP.
* Phù hợp với quy định về phổ tần của FCC và ETSI
* Tốc độ truyền dữ liệu: 110kbps, 850 kbps, 6.8 Mbps
* Giao tiếp với MCU qua SPI
* Khoảng cách giao tiếp tối đa trong điều kiện không vật cản: 50m

|  |  |
| --- | --- |
| Hình . Module DWM1001 | Hình . Kit phát triển DWM1001-DEV |

Hình 2.3 là module DWM1001, hỗ trợ chip DW1000, cùng với SoC NRF52832, bổ sung thêm giao tiếp qua Bluetooth Low Energy. Với BLE, thông tin về vị trí có thể được theo dõi từ xa, các cấu hình cho thiết bị cũng có thể được cấu hình từ xa mà không phải cấu hình trực tiếp qua việc thay đổi firmware.Thêm vào đó, BLE và BLE Mesh đang là các giao thức và mô hình mạng được sử dụng rất nhiều trong các ứng dụng về IoT, Smarthome, giúp cho việc tích hợp hệ thống định vị trong nhà và hệ thống IoT sẵn có trở nên dễ dàng hơn.

Kit phát triển DWM1001-DEV ở hình 2.4 được thiết kế sử dụng nguồn pin 4.2V, hoặc nguồn 5V từ cổng Micro USB, hỗ trợ cổng sạc pin 4.2V Micro USB, được ra sẵn các chân GPIO cho người dùng, cùng với đó là hàng chân IO tích hợp theo Rasperry Pi 3, giúp người dùng có thêm lựa chọn gateway cho hệ thống.

Với những ưu điểm cùng với giá thành hợp lí, dễ tìm kiếm trên thị trường, em đã lựa chọn module DWM1001, cụ thể là kit phát triển DWMM1001-DEV để có thể nghiên cứu và phát triển hệ thống mạng định vị thời gian thực trong nhà.

## Mô hình mạng hệ thống dựa trên module DWM1001

Module DWM1001 được Decawave thiết kế rất nhiều mô hình mạng phục vụ cho cả mục đích thử nghiệm và thương mại. Nhà sản xuất hỗ trợ hai phương pháp TWR và TDoA. Như đã phân tích ở mục 1.2.1, phương pháp TDoA với ưu điểm tiết kiệm năng lượng cho các thiết bị di động, thường được ưu tiên cho các ứng dụng khắt khe về năng lượng. Tuy nhiên, với phương pháp TDoA, nhà sản xuất yêu cầu trả phí khá cao để được hỗ trợ, và không mất phí với phương pháp TWR. Với giới hạn về mặt kinh tế của đồ án sinh viên, em sẽ chọn phương pháp TWR cho mô hình mạng của hệ thống.

Decawave hỗ trợ nhiều mô hình mạng phục vụ cho cả mục đích thử nghiệm và thực tế. Đồ án sẽ chỉ đề cập đến các mô hình thực tế.

Hệ thống dựa trên DWM1001 bao gồm các thiết bị được dán nhãn như sau:

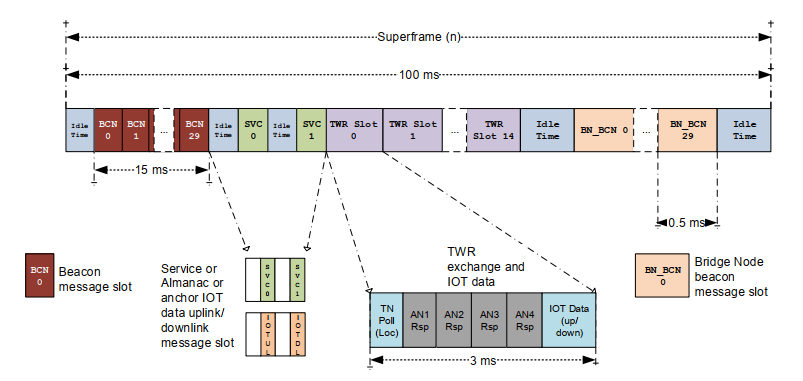
* Anchor: là thiết bị đã có vị trí được đặt sẵn bởi người dùng từ trước. Ví trí của anchor bao gồm 3 trục x, y, z. Độ chính xác của hệ thống một phần phụ thuộc vào độ chính xác của vị trí đặt trước cho anchor và số lượng anchor trong mạng. Yêu cầu tối thiểu để đảm bảo độ chính xác 10cm là 4 anchor trong một mạng, hay nói cách khác, tag cần biết vị trí của tag so với ít nhất 4 anchr.
* Tag: là thiết bị được gắn trên người, vật cần biết vị trí. Với phương pháp đo TWR, tag sẽ là thiết bị chủ động gửi đi các bản tin REQUEST tới các anchor để bắt đầu quá trình tính toán vị trí từ tag đến anchor. Sau khi đã có vị trí của tag đến 4 anchor, tag sẽ tự tính toán vị trí của nó trong mạng và gửi vị trí đó ra bên ngoài thông qua BLE. Với DWM1001, Tag sẽ có hai chế độ hoạt động:
* Chế độ chủ động: trong chế độ chủ động, tag chủ động trao đổi các gói tin. Tuy nhiên việc trao đổi gói tin sẽ phải phụ thuộc vào sự sắp xếp của hệ thống, vào những slot phù hợp. Chip DW1000 sẽ không vào trạng thái ngủ, mà chỉ chuyển sang trạng thái chờ khi không trong thời điểm gửi bản tin, vi điều khiển nRF52832 sẽ vào trnagj thái ngủ nếu không còn nhiệm vụ gì cần xử lý. Chế độ này sẽ được ưu tiên sử dụng nếu hệ thống cần sử dụng Bluetooth
* Chế độ năng lượng thấp: với chế độ năng lượng thấp, DW1000 sẽ chủ động vào chế độ ngủ khi không trong thời điểm gửi bản tin TWR, và sẽ thức dậy vào trong lần gửi bản tin tiếp theo. MCU cũng sẽ vào chế độ ngủ cùng với các ngoại vi khác trừ RTC và cảm biến gia tốc. Khi đó, DWM1001 sẽ ở trạng thái tiêu thụ năng lượng thấp nhất.
* Listener/Brigde: thiết bị lắng nghe các bản tin UWB từ mạng và chuyển tiếp ra bên ngoài, phục vụ các mục đích theo dõi, quan sát từ xa.
* Initiator: là một trong 4 anchor của mạng UWB, có vai trò là thiết bị khởi tạo mạng, bắt đầu cho phép trao đổi thông tin và có thể cập nhật firmware mới cho các node khác trong mạng qua UWB.

Module DWM1001 được lập trình để hỗ trợ cả ba vai trò trên, bằng cách cấu hình qua phần mềm của nhà sản xuất để nạp firmware hoặc cấu hình qua BLE.

### Mô tả hoạt động của mạng UWB

Hệ thống UWB RTLS có mục đích chính là theo dõi vị trí của ác tag và có thể trao đổi dữ liệu của hệ thống ra bên ngoài, ví dụ như đưa lên cloud thông qua MQTT, sử dụng bridge node.

DRTLS sử dụng phương pháp truy nhập TDMA. Các node hoạt động sử dụng một siêu khung truyền có độ dài 100ms được mô tả ở hình 2.5. Initiator sẽ điều khiển khung thời gian và siêu khung truyền gồm 30 vị trí cho bản tin Beacon được gửi từ phía anchor. Tiếp theo là hai vị trí của bản tin Service (SVC), sử dụng cho trao đổi dữ liệu của bridge tới các anchor. Các vị trí tiếp theo là 15 vị trí cho quá trình trao đổi TWR, được sử dụng cho quá trình tính toán vị trí của tag lần lượt so với 4 anchor như đã mô tả ở mục 1.2.1.3. Cuối cùng là vị trí cho các bản tin của bridge để thông báo tới các tag nếu có dữ liệu cấu hình từ trên gửi xuống. Để có thể tham gia vào mạng, các phần tử phải đảm bảo tuân theo từng thời điểm của các vị trí trong siêu khung truyền, nếu không, dữ liệu nhận được có thể bị sai lệch, cũng như dữ liệu gửi đi sẽ không thể đến đúng vị trí cần nhận.



Hình . Cấu trúc của siêu khung truyền

Các tag sẽ giao tiếp với 4 anchor và tính được khoảng cách từ tag đến mỗi anchor đó, sau đó vị trí hiện tại của tag so với 4 anchor sẽ được tính dựa trên Location Engine đã được nạp sẵn trong mỗi thiết bị của Decawave. Sau đó vị trí sẽ có thể gửi qua Bluetooth hoặc gửi tới node bridge.

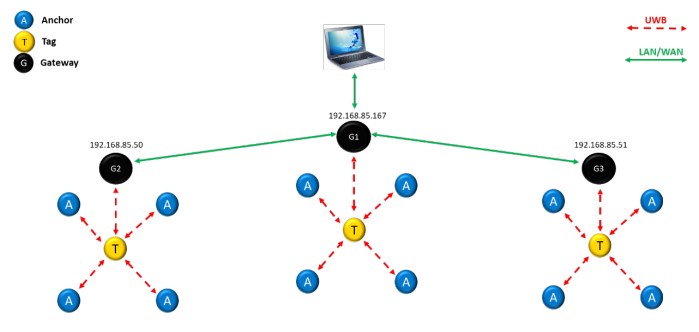
Một mạng tối đa sẽ có 30 anchor tương ứng với 30 vị trí trong superframe và không giới hạn tag. Tần số của hệ thống là 150Hz, khi đó với 15 tag, vị trí của tag sẽ cập nhật với tốc độ 10 Hz, 150 tag sẽ là 1 Hz và sẽ theo công thức sau:

Tốc độ cập nhật vị trí =

### Các mô hình mạng cho DWM1001

#### Mô hình sử dụng bridge node

Để phục vụ mục đích thử nghiệm cũng như giới thiệu các mô hình mạng cho DWM1001, Decawave đã đưa ra một mô hình mạng tận dụng hết được tài nguyên của một mạng, đó là sử dụng bridge node, cùng với đó bridge node cũng được kết nối với mạng local hoặc mạng Internet và đưa dữ liệu tới máy chủ hoặc cloud. Chắc chắn đây là một trong những mô hình mạng tiện dụng nhất cho các hệ thống RTLS bởi các thông tin của mạng đều được trao đổi qua UWB, đảm bảo được tốc độ cập nhật thông tin của mạng.



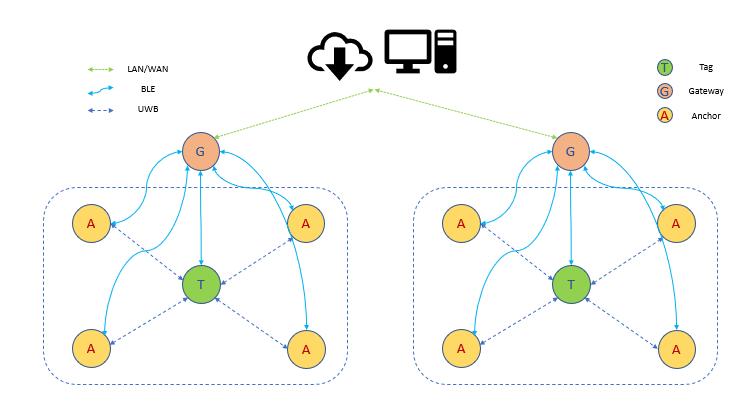
Hình . Mô hình sử dụng bridge node

Decawave hỗ trợ người dùng phần mềm của bridge node với lõi xử lý là Raspberry Pi 3. Module MDEK1001 đã được tích hợp sẵn hàng GPIO tương ứng với Raspberry Pi, người dùng chỉ cần cắm đúng vị trí là có thể sử dụng. Trước đo thì Raspberry Pi cần phải được nạp image được cung cấp từ Decawave, bên trong chứa chương trình của bridge node. Tuy nhiên, chương trình sử dụng cho bridge node đã được nhà sản xuất biên dịch và không được công khai. Cho nên để có thể tạo ra được một chương trình bridge node như nhà sản xuất đã làm, người dùng sẽ cần nghiên cứu lại từ đầu.

Với mô hình ở hình 2.6, mỗi mạng RTLS sẽ đặc trung bởi một PANID, và sẽ có một bridge node để quan lý thông tin của mạng đó, đưa lên máy chủ hoặc nhận thông tin từ máy chủ gửi xuống qua mạng LAN hoặc WAN. Các bridge node đều có thể quản lý được tất cả anchor và tag trong mạng đó, cũng như tốc độ cập nhật thông tin cũng được đảm bảo bởi lõi xử lý mạng mẽ của Raspbeery Pi.

Như đã nói ở trên, mô hình mạng này là mô hình tận dụng được hết khả năng của mạng UWB và khá dễ dàng để triển khai. Tuy nhiên, việc thiết kế lại bridge node là khá khó khăn, bởi để có thể đảm bảo tính đúng về thời gian của hệ thống, tuân theo các vị trí bản tin của siêu khung truyền (2.4.1) cần nhiều thời gian để nghiên cứu và thử nghiệm, thậm chí là có thể xây dựng lại quá trình giao tiếp trong mạng.

#### Mô hình sử dụng gateway BLE



Hình . Mô hình sử dụng gateway BLE

Dựa trên tính năng giao tiếp BLE của DWM1001, một mô hình khác được sử dụng ngoài mô hình sử dụng bridge node, là mô hình sử dụng gateway BLE. Về mặt quản lý, mô hình này khá giống với mô hình ở mục 2.4.2.1, chỉ có một điểm khác node gateway giao tiếp với các node trong mạng bằng BLE.

Mạng BLE vẫn đảm bảo được tốc độ với tốc độ theo lý thuyết với BLE 5.0 là 2MBps, khoảng cách của BLE tối đa lên đến 70 – 100m trong điều kiện LoS. Một ưu điểm khác của BLE đó là khả năng tích hợp và mở rộng, bởi trong 10 năm trở lại đây, BLE đang là một trong những giao thức được ưu tiên hàng đầu trong các hệ thống SmartHome cũng như các hệ thống cảm biến, chấp hành trong nhà. Nếu sử dụng mô hình mạng với gateway BLE, việc tích hợp vào các hệ thống sẵn có sử dụng BLE sẽ trở nên dễ dàng hơn.

Sau khi đưa ra so sánh và tính toán các ưu, nhược điểm của hai hệ thống, đồ án sẽ sử dụng mô hình với gateway BLE. Phần tiếp theo, đồ án sẽ trình bày về công nghệ BLE và cách sử dụng, giao tiếp trong chuẩn BLE.

### Công nghệ Bluetooth Low Energy

Công nghệ Bluetooth Low Energy là công nghệ dựa trên sóng radio 2.4GHz, được công bố lần đầu vào năm 2010 trong tên gọi Bluetooth 4.0. Đến nay chuẩn BLE thông dụng đã đạt đến Bluetooth 5.0 với tốc độ hỗ trợ lên tới 2MBps ở tầng PHY.



Hình . BLE Stack

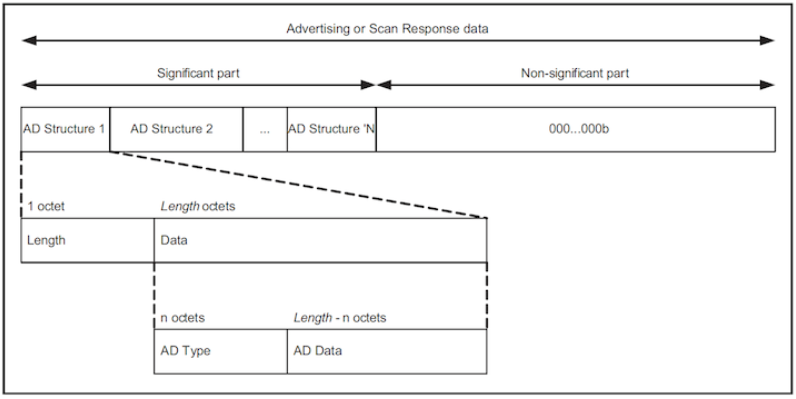
Hình 2.8 mô tả cấu trúc của chuẩn BLE. Người lập trình sẽ sử dụng BLE để giao tiếp thông qua các giao thức được cung cấp bao gồm Generic Access Profile (GAP), Attribute Protocol (ATT) và Generic Attribute Profile (GATT).

* GAP cung cấp cách để hai thiết bị BLE có thể giao tiếp với nhau bao gồm
* Các chế độ và các vai trò của thiết bị BLE trong mạng
* Các thông tin về quá trình advertising và scanning
* Quá trình thiết lập kết nối
* Bảo mật
* ATT quy định cách giao tiếp thông tin của hai thiết bị là theo mô hình server và client, cùng với đó định nghĩa cách để server gửi đi các thông tin tới client cũng như cấu trúc của các thông tin đó.
* GATT dựa trên ATT, định nghĩa ba nội dung quan trọng nhất trong BLE mà người lập trình sẽ tiếp xúc rất nhiều xuyên suốt quá trình thiết kế thiết bị BLE:
* Services
* Characteristics
* Profiles

#### GAP

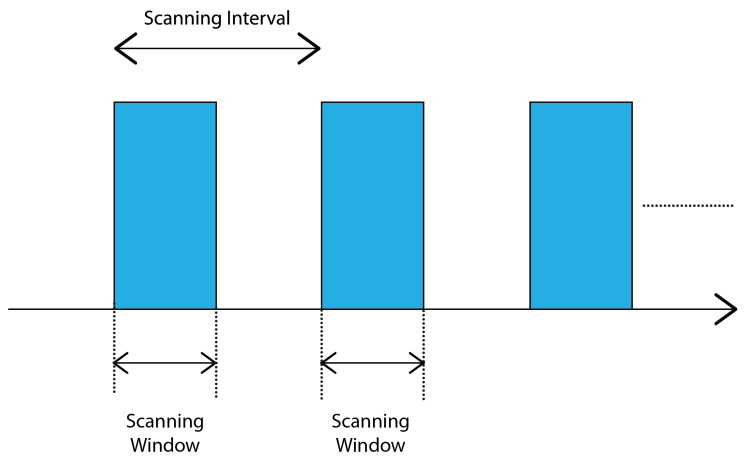
GAP quy định cách để hai thiết bị có thể biết đến nhau, có được các thông tin cơ bản để quyết định xem có kết nối với nhau hay không. Quá trình sẽ bắt đầu khi một thiết bị phát ra các bản tin và thiết bị còn lại sẽ quát các bản tin đó. Thiết bị phát ra các bản tin sẽ được đặt tên là Peripheral và quá trình phát các bản tin được gọi là advertising. Thiết bị quét các bản tin xung quanh có tên là Central và quá trình đó là quá trình scanning.

* Quá trình advertising sẽ có một số tham số đặc trưng bao gồm:
* Chu kì advertising: được quy định từ 20 mili giây đến 10.24 giây, với độ chia là 625 micro giây. Chu kì advertising cũng cần được lựa chọn kĩ càng, bởi nó sẽ ảnh hưởng trực tiếp đến tuổi thọ pin.
* Bản tin advertising: Trong mỗi chu kì advertising, thiết bị sẽ gửi đi một bản tin với các thông tin phục vụ cho quá trình nhận biết giữa hai thiết bị. Cấu trúc bản tin được mô tả như ở hình 2.9. Dữ liệu được cấu trúc theo TLV (Type – Length - Value), tạm dịch là ba trường kiểu dữ liệu, độ dài và giá trị. Các kiểu dữ liệu phổ biến thường được thêm trong bản tin Advertising là:
* Local name: chứa tên của thiết bị
* Tx Power Level: mức năng lượng sử dụng cho việc truyền thông tin, đơn vị dBM
* Flags: gồm các cờ biểu thị cho các chế độ của thiết bị
* Service Solicitation: một danh sách của một hoặc nhiều mã UUID đặc trưng cho các service mà thiết bị hỗ trợ. Kiểu dữ liệu này giúp cho thiết bị Central biết được các service mà thiết bị Peripheral hỗ trợ trước khi thiết lập kết nối.
* Appearance: định nghĩa chức năng của thiết bị ví dụ như điện thoại, cảm biến nhịp tim,… theo chuẩn của [Bluetooth SIG Assigned Numbers](https://www.bluetooth.com/specifications/assigned-numbers/).



Hình . Cấu trúc bản tin Advertising

* Quá trình scanning định nghĩa các tham số sau:
* Scan Window: ứng với thời gian mà thiết bị trong trạng thái scanning
* Scan Interval: ứng với chu kì của thiết bị khi bắt đầu trạng thái scanning



Hình . Quá trình scanning của thiết bị BLE

* Kết nối hai thiết bị: Sau khi thiết bị Central nhận được thông tin từ Peripheral, hai bên sẽ bắt đầu trao đổi một số gói tin. Central sẽ gửi đi gói tin yêu cầu kết nối tới Peripheral. Sau khi Central nhận được gói tin phản hồi từ Peripheral, hai thiết bị sẽ vào trạng thái kết nối, khi đó Central được coi là master và Peripheral là slave. Master sẽ quản lý kết nối, các thông số kết nối và các sự kiện.
* Quá trình trao đổi dữ liệu trong kết nối: một trong những yếu tố giúp cho công nghệ BLE tiết kiệm năng lượng là ở cách hai thiết bị trao đổi dữ liệu. Quá trình trao đổi dựa trên một số tham số bao gồm:
* Connection Event: là khoảng thời gian master và slave trao đổi dữ liệu cho tới khi cả hai bên không còn dữ liệu để gửi.
* Connection Interval: được định nghĩa là khoảng thời gian giữa hai điểm bắt đầu của connection event, được giới hạn từ 7.5 mili giây đến 4 giây với độ chia 1.25 mili giây.

#### Attribute Protocol (ATT)

ATT định nghĩa ra cấu trúc thông tin mà hai thiết bị cần trao đổi, để hệ thống hóa cũng như dễ dàng hơn trong việc lưu trữ, trao đổi thông tin. Hai thiết bị sử dụng ATT sẽ được gán hai vai trò:

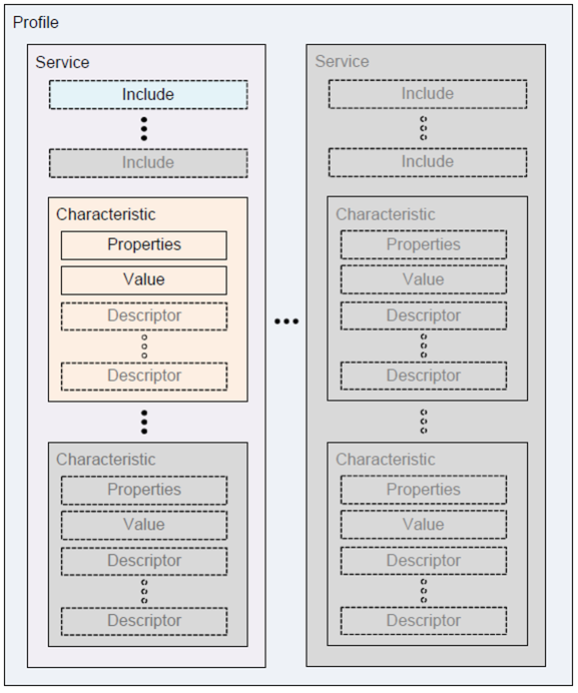
* Server: là thiết bị chứa dữ liệu mà người dùng cần bao gồm cảm biến, vị trí, gia tốc, thời lượng pin …. Khi được yêu cầu thông tin, server sẽ gửi thông tin đó đến các thiết bị yêu cầu ví dụ như các Gateway hoặc điện thoại. Ngoài ra, việc gửi thông tin còn có thể thông qua cách Server sẽ tự động gửi đi dữ liệu tới thiết bị đã đăng ký nhận thông báo khi dữ liệu thay đổi từ trước đó. Đó được định nghĩa là notification.
* Client: là thiết bị giao tiếp với server với mục đích đọc dữ liệu, cũng như điều khiển server khi cần thiết. Client cũng là thiết bị đăng ký nhận notification từ phía server từ trước để có thể nhận được dữ liệu gửi từ server sang khi chúng thay đổi.

Các attributes được định danh bởi các yếu tố sau:

* Attribute Type: Các attribute được định dannh bởi các UUID (Universally Unique Identifier), có độ dài 16 bits (được quy định bởi Bluetooth SIG) hoặc 128 bits với các attribute do người dùng quy định.
* Attribute Handle: là một giá trị 16 bits mà server gán cho mỗi attribute, giống như một địa chỉ. Giá trị này được client sử dụng để tham chiếu các attributes.
* Attribute Permission: Quy định các hành động có thể làm với attribute đó, ví dụ như đọc, ghi hoặc notify.

#### Generic Attribute Profile (GATT)

GATT là thuật ngữ sẽ gặp khá nhiều với các lập trình viên BLE, GATT cơ bản dựa trên ATT.



Hình . Profiles, Services và Characteristics

Hình 2.11 mô tả rõ nhất các cấu trúc dữ liệu của GATT gồm profile, service và characteristic. GATT dựa trên ATT, nên vẫn sẽ có hai vai trò là server và client. Tuy nhiên, một thiết bị có thể chạy song song hai vai trò server và client khi có thể đọc dữ liệu từ một server khác, sau đó gửi dữ liệu đó đi tới một client khác với vai trò một server.

* Service: bao gồm một hoặc nhiều attribute, một trong số đó có thể là characteristic để có thể đáp ứng các chức năng cụ thể của server. Ví dụ, service về pin của SIG bao gồm một characteristic là battery level. Ngoài ra, service còn chứa các attribute khác mà không phải là characteristic, phục vụ việc định nghĩa cũng như các quyền truy cập service.
* Characteristic: là một phần của một service, biểu diễn một phần thông tin mà server muốn chia sẻ tới các client. Characteristic chứa các attribute để định nghĩa các giá trị mà nó giữ:
* Properties: được biểu diễn bởi một số các bit để định nghĩa các mà các giá trị characteristic có thể được sử dụng như đọc, ghi, ghi không phản hồi, thông báo,…
* Descriptors: được sử dụng để chứa các thông tin liên quan đến giá trị của các characteristic như các trường sử dụng cho việc đăng ký nhận thông báo từ server, trường về định dạng và đơn vị của giá trị.

Sau khi đã hiểu rõ cách hai thiết bị BLE thiết lập kết nối, trao đổi dữ liệu và cấu trúc dữ liệu, việc lập trình sẽ dựa chủ yếu trên các hoạt động đọc ghi các service, characteristic và descriptor. Phần tiếp theo, đồ án đi vào thiết kế thiết bị gateway với hai phần chính là phần cứng và phần mềm.

## Thiết kế Gateway

### Yêu cầu hệ thống

Gateway là thiết bị quản lý trực tiếp với hệ thống định vị tại hiện trường, có chức năng là cầu nối, truyền tải dữ liệu mang thông tin vị trí, đồng thời cấu hình các thiết bị khi có yêu cầu từ cloud. Vai trò quản lý của Gateway hết sức quan trọng, luôn phải đảm bảo kiểm soát được trạng thái on/off của các node trong hệ thống và giữ được độ ổn định khi số lượng tag lớn. Hầu hết các chip BLE trên thị trường đều hỗ trợ giới hạn số lượng thiết bị kết nối BLE với chip, cụ thể là kết nối GATT tại cùng một thời điểm, nên việc xử lý ở phần mềm để có thể đảm bảo thông tin không bị trễ là một yêu cầu quan trọng.

Thông thường, Gateway sẽ sử dụng kết nối WiFi để đưa dữ liệu lên Cloud. Tuy nhiên với môi trường nhà máy, hệ thống mạng thường sử dụng chuẩn Ethernet. Vì thế, ngoài WiFi, Ethernet sẽ là một lựa chọn thứ hai để giao tiếp với Cloud của thiết bị Gateway. Các tiêu chí kĩ thuật cần có cho một thiết bị BLE Gateway được mô tả dưới đây:

* Khối nguồn: Do thiết bị Gateway là thiết bị cần chạy liên tục và ổn định, nên nguồn sẽ được lấy từ điện lưới 220VAC. Cùng với đó, do thiết bị có thể được lắp ở trong nhà, nhà máy, nên phải ưu tiên cho việc dễ lắp đặt. Vì thế, thiết bị sẽ được thiết kế phần nguồn trên mạch, thay vì sử dụng adapter AC – DC.
* Khối lưu trữ: Mục đích chính của khối lưu trữ là lưu lại các thông tin quan trọng của thiết bị cũng như hỗ trợ vào quá trình cập nhật firmware cho thiết bị. Khi thiết bị đã vào giai đoạn sản xuất và đến tay người dùng, sẽ gặp phải các lỗi mà người thiết kế không thể tính toán trước. Khi đó, người thiết kế cần cập nhật các phiên bản phần mềm mới có thể xử lý được các lỗi đó. Trên thiết bị nên được lưu trữ cả hai bản firmware cùng một lúc để phòng trừ trường hợp bản firmware mới bị lỗi. Khối lưu trữ có thể sử dụng bộ nhớ Flash với giá thành hợp lí và hỗ trợ các thư viện, tài liệu giao tiếp cũng như tốc độ đọc ghi rất cao.
* Khối Ethernet:
* Khối hiển thị, thông báo: mục đích chính của khối là để giúp người dùng dễ nhận biết các trạng thái của hệ thống như kết nối mạng thành công hay đang kết nối tới Cloud vì theo mô hình mạng, gateway được ưu tiên đặt ở vị trí cao nhất để tránh các vật cản. Vậy nên việc sử dụng các khối hiển thị như LED và khối thông báo sử dụng còi chíp sẽ giúp cải thiện sự tương tác với người dùng.
* Khối xử lý trung tâm: Sau khối nguồn, khối xử lý trung tâm là một trong những phần quan trọng nhất của thiết bị. Tất cả các thuật toán quản lý, truyền thông BLE, WiFi sẽ được khối xử lý trung tâm đảm nhận. Hiện nay trên thị trường đã có rất nhiều chip được tích hợp các chức năng trên, gọi là SoC. Các SoC có kích thước nhỏ gọn, có đầy đủ chức năng truyền thông và bộ xử lý mạnh, phù hợp cho các ứng dụng Gateway. Khối xủ lý trung tâm cần được lựa chọn dựa trên những yêu cầu sau:
* Lõi của MCU, xung nhịp lõi của SoC
* Độ phổ biến của SoC
* Các công cụ hỗ trợ phát triển (từ hãng và cộng đồng), khả năng hỗ trợ nếu phát sinh lỗi trong quá trình lập trình
* Số lượng ngoại vi phải phù hợp với yêu cầu của bài toán
* Giá cả hợp lí để tối ưu giá thành sản phẩm
* Độ ổn định khi hoạt động lâu dài

Căn cứ vào các yêu cầu đặt ra của khối xử lý trung tâm và các khối ngoại vi, SoC cần hỗ trợ thêm các ngoại vi sau:

* Khối SPI: hai khối SPI hỗ trợ giao tiếp với Ethernet và Flash, đảm bảo tốc độ từ 40 – 80 MHz
* Khối GPIO: hỗ trợ từ 10 GPIO cho việc điều khiển khối hiển thị, thông báo và phục vụ cho việc nạp firmware, debug
* Khối UART: hỗ trợ việc debug trong quá trình phát triển

### Tổng quan hệ thống

Dựa vào yêu cầu của hệ thống, kết hợp với kinh nghiệm và giá, độ có sẵn của linh kiện, đồ án đã lựa chọn các phần tử chính của các khối như sau:

Bảng . Các phần tử linh kiện chính

|  |  |
| --- | --- |
|  | IC/SoC |
| Khối xử lý trung tâm | SoC ESP32 Wroom 32 |
| Khối nguồn | Nguồn Flyback 5V 1A |
| Khối Ethernet | IC W5500 |
| Khối hiển thị | LED RGB WS2812B |
| Khối thông báo | Còi chíp PS1240P02BT |
| Khối lưu trữ | IC Flash 16MB W25Q128JVSIQ |

Các phần tiếp theo, đồ án sẽ đi vào phân tích lí do lựa chọn các phần tử linh kiện trên và kèm theo các chức năng của linh kiện đó trong mỗi khối tương ứng.

### Thiết kế khối nguồn

Đây là khối cung cấp năng lượng cho toàn bộ các ngoại vi của thiết bị. Nó được coi như trái tim của thiết bị, quyết định đến sự hoạt động và lâu dài của hệ thống nên cần được tính toán, chọn lựa cẩn thận, tính toán cụ thể để có thể đề phòng được các trường hợp quá tải. Bảng dưới đây là dòng hoạt động cụ thể của từng khối dựa trên các linh kiện đã chọn ở phần 2.5.2. Mức tiêu thụ được liệt kê ở đây là mức tiêu thụ tối đa của các khối và được tham khảo ở tài liệu của hãng sản xuất.

Bảng . Mức tiêu thụ tối đa của hệ thống

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| STT | Linh kiện chính của các khối | Tác vụ tiêu thụ | Điện áp sử dụng (V) | Mức tiêu thụ tối đa (mA) |
| 1 | ESP32-Wroom-32 | Tất cả các ngoại vi: radio (WiFi và BLE), UART, I2C, | 3.3 | 500[td] |
| 2 | W5500 | Truyền nhận dữ liệu, tốc độ tối đa 100Mbit/s | 3.3 | 132[td] |
| 3 | WS2812B LED RGB | Thông báo các trạng thái tương ứng với các màu | 5 | 50 |
| 4 | Còi chíp PS1240P02BT | Thông báo các trạng thái tương ứng với tiếng còi | 5 | 30 |
| 5 | Flash 16MB W25Q128JVSIQ | Đọc ghi bộ nhớ | 3 | 25 |
| Tổng | | | | ≈ 700 |

Tính toán ở bảng 2.2 giúp cho việc thiết kế phần nguồn trở nên rõ ràng hơn, có thể dự đoán trước được các kịch bản xảy ra, ví dụ các thời điểm mức tiêu thụ đạt tối đa , để có thể giữ được độ ổn định của hệ thống. Khối tiêu thụ năng lượng nhiều nhất là khối xử lý trung tâm với năng lượng cần cấp là khoảng 500mA. Mức tiêu thụ lớn như vậy chỉ xảy ra ở thời điểm thiết bị kết nối tới WiFi và xảy ra ở thời điểm rất ngắn, còn năng lượng tiêu thụ thường xuyên sẽ ở mức 300mA với tác vụ chính là truyền nhận dữ liệu qua WiFi và BLE, cụ thể hơn là qua sóng RF 2.4GHz. Các mức tiêu thụ được liệt kê ở bảng 2.3.

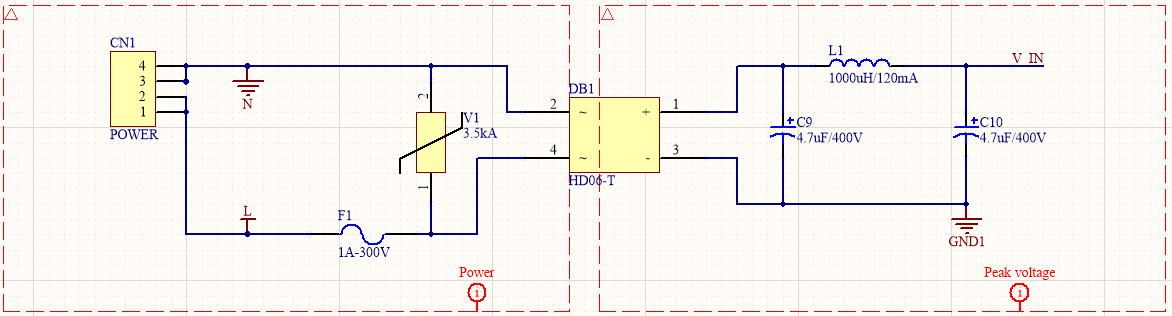
Bảng . Năng lượng tiêu thụ khối xử lý trung tâm

|  |  |
| --- | --- |
| Chế độ | Dòng tiêu thụ (mA) |
| Truyền dữ liệu chuẩn 802.11b, POUT = +19.5dBm | 240 |
| Truyền dữ liệu chuẩn 802.11g, POUT = +16dBm | 190 |
| Truyền dữ liệu chuẩn 802.11n, POUT = +14dBm | 180 |
| Nhận dữ liệu chuẩn 802.11b/g/n | 100 |
| Truyền dữ liệu BT/BLE | 130 |
| Nhận dữ liệu BT/BLE | 100 |

Với năng lượng tiêu thụ của toàn mạch ở khoảng 400 mA – 700mA, khối nguồn chuyển đổi AC – DC cần được thiết kế để đảm bảo công suất tối đa có thể đạt được là 1A ở mức 5V, tương đương với 5W. Khối nguồn cần chuyển đổi xuống 5V bởi có một số ngoại vi cần sử dụng mức điện áp 5V như đã liệt kê ở bảng 2.2. Tiếp theo đó, để có thể cung cấp năng lượng cho các khối sử dụng điện áp 3.3V, em sử dụng IC hạ áp thuộc dòng LDO, tiêu thụ năng lượng thấp và có khả năng cung cấp dòng điện tối đa ở mức 500mA.

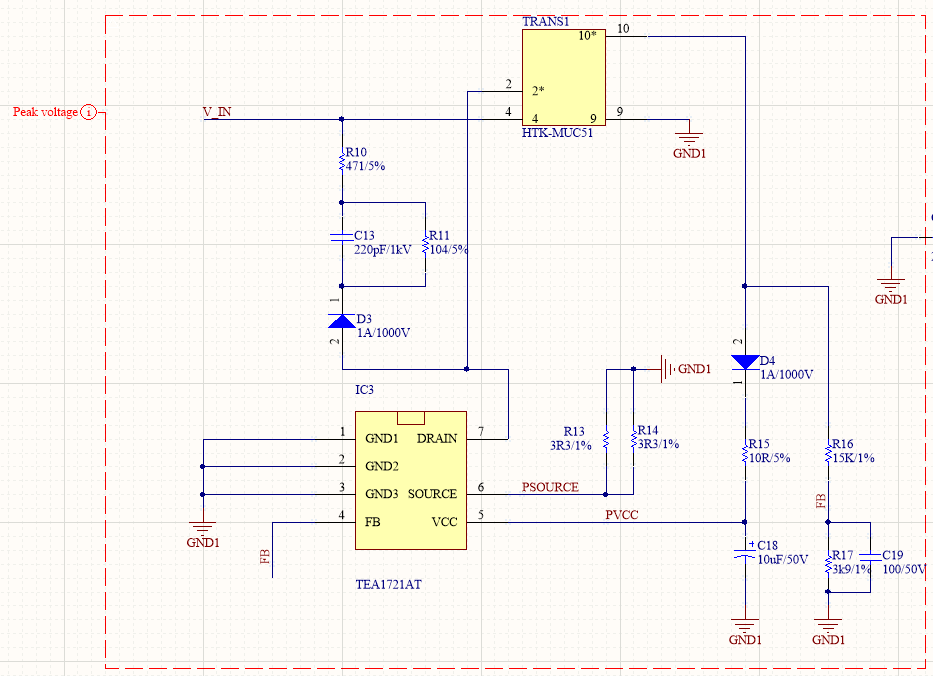
Hiện tại đã có nhiều loại mạch chuyển đổi AC – DC trên thị trường, chủ yếu theo các nguyên lý: buck-boost và flyback, trong đó mạch flyback là mạch có độ hiệu quả cũng như chất lượng của năng lượng đầu ra rất tốt nếu được thiết kế đúng nguyên lý. Điểm mạnh hơn của mạch flyback so với buck-boost là ở cuộn biến áp. Nhờ vào cuộn biến áp, điện áp đỉnh đầu vào của mạch nguồn flyback có thể cao hơn mà không phải đòi hỏi tăng thêm quá nhiều ở phần tạo xung như ở mạch buck-boost.

Mạch nguyên lý flyback đồ án sử dụng có phần tử chính phụ trách công việc tạo xung (tương tự với phần tử FET trong mạch buck-boost) là IC TEA1721AT.



Hình . Khối chuyển đổi điện áp AC sang DC

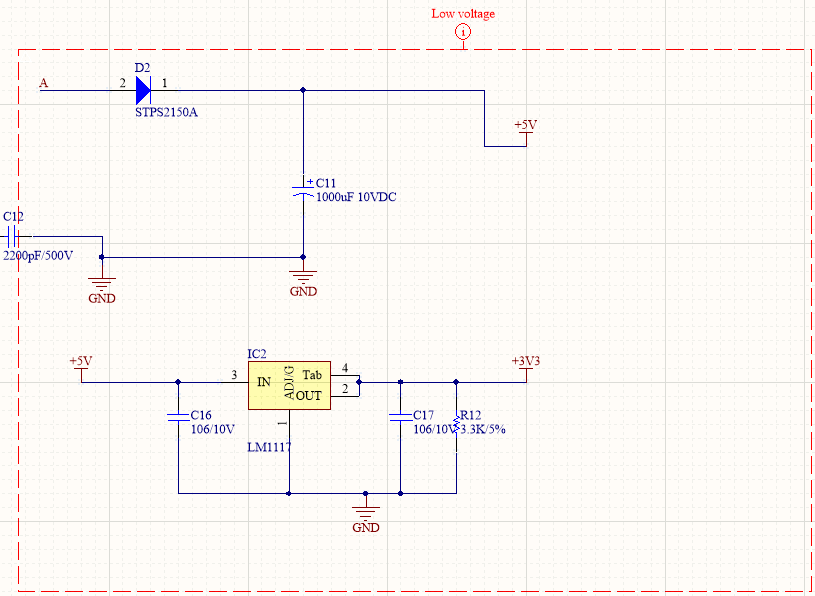
Điện áp 220VAC đầu vào được chỉnh lưu qua cầu diode DB1, tạo ra điện áp DC khoảng 200V. Trước khi điện áp vào cầu chỉnh lưu sẽ đi qua một cầu chì giới hạn 300V 1A để bảo vệ toàn mạch, cùng với một phần tử quan trọng khác là tụ chống sét (varistor) để bảo vệ mạch khỏi những xung điện áp cao, xung gai. Phần tử được lựa chọn là V10E300P với điện áp đỉnh bảo vệ tối đa là 625V. Điện áp sau cầu chỉnh lưu sẽ có dạng sóng răng cưa với độ sụt lớn. Nếu điện áp đầu vào cho khối hạ áp phía sau được làm phẳng, chất lượng điện áp 5V đầu ra sẽ rất tốt. Cho nên, hai tụ hóa 4.7uF và cuộn cảm 1000H được thêm vào để có thể làm phẳng đi sóng răng cưa sau cầu chỉnh lưu.



Hình . Khối chuyển điện áp cao sang 5V

Khối hạ áp chuyển điện áp cao xuống điện áp 5V là phần mang đặc điểm chính của nguồn flyback với các phần tử chính là một cuộn biến áp và một IC FET.

|  |  |
| --- | --- |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |



Hình . Khối hạ áp 3.3V

### Thiết kế khối xử lý trung tâm

### Thiết kế khối Ethernet

## Giao thức MQTT với lớp bảo mật SSL/TLS

2.7 phần mềm

# KẾT QUẢ THỬ NGHIỆM VÀ ĐÁNH GIÁ

# KẾT LUẬN

## Kết luận chung

Xem Mục 1.3.12

## Hướng phát triển

(Nếu có)

## Kiến nghị và đề xuất

(Nếu có)

# TÀI LIỆU THAM KHẢO

1. T. H. Cormen, C. E. Leiserson, and R. L. Rivet, *Introduction to Algorithm*. MIT Press, McGraw-Hill, 1990.
2. J. W. DuBois, S. Schuetze-Coburn, S. Cumming, and D. Paolino, “Outline of discourse transcription,” in *Talking Data: Transcription and Coding in Discourse Research*, J. A. Edwards and M. D. Lampert, Ed. Hillsdale, NJ: Lawrence Erlbaum Associates, 1993, pp. 45-89.
3. J. M. Airey, J. H. Rohfl, F. Brooks Jr., “Towards Image Realism with Interactive Update Rates in Complex Virtual Building Environments,” *Comptuer Graphics*, Vol. 24, No. 2, pp. 41-50, 1990.
4. S. Brandt, G. Nutt, T. Berk, M. Humphrey, “Soft Real time Application Execution with Dynamic Quality of Service Assurance,” in *Proceedings of the Sixth IEEE/IFIP International Workshop on Quality of Service*, Hawaii, USA, May 1998, pp. 154-163.
5. K. Riley, “Language theory: Applications versus practice,” presented at the Conf. of the Modern Language Association, Boston, MA, December 27-30, 1990.
6. J. Jones. (1991). *Networks* (2nd ed.) [Online]. Available: http://www.atm.com.