François Roland

4 novembre 2018

Partage d'informations

http://bit.ly/iot3d

Conclusion

Télécommunications

Introduction

- Introduction
- 2 Arduino
- **3** Télécommunications
- 4 Conclusion

- Introduction
 - Présentations
 - Définitions
 - Historique
- **Arduino**
- **Télécommunications**

Règles de conduite

Horaire

- 8:30 12:30 (pause vers 10:30)
- 13:30 17:30 (pause vers 15:30)

Prise de parole

- Questions et commentaires bienvenus
- Parler suffisamment fort pour l'ensemble du groupe
- Ne pas monopoliser la parole
- Ne pas interrompre

Respect de chacun

- Commentaires discriminatoires non tolérés
- Ne pas perturber le cours (gsm, réseaux sociaux)



François Roland



- Ingénieur Civil en Informatique et Gestion
- Aujourd'hui
 - Chercheur Télécoms UMONS
 - Chargé de projet Fab-IoT-Lab au FabLab Mons
 - Indépendant complémentaire
- Dans le passé
 - Consultant en développement logiciel
 - Take-Eat-Easy (startup)



Mes centres d'intérêt professionnels



- Électronique
- Programmation
- Conception mécanique
- Enseignement

Et vous?

- Prénom
- Attentes
- Compétences IoT
 - Programmation
 - Électronique
 - Télécommunications
- Projets personnels IoT



Qu'est-ce que l'Internet des Objets?

« L'Internet des objets, ou IdO (en anglais Internet of Things, ou IoT), est l'extension d'Internet à des choses et à des lieux du monde physique.

Alors qu'Internet ne se prolonge habituellement pas au-delà du monde électronique, l'Internet des objets connectés représente les échanges d'informations et de données provenant de dispositifs du monde réel avec le réseau Internet. »

https://fr.wikipedia.org/wiki/Internet_des_objets



Qu'est-ce qu'un objet connecté?



Un objet connecté est constitué de :

- Un capteur ou actionneur pour interagir avec son environnement
- Un micro-contrôleur pour transformer les données
- Un moyen de communication pour communiquer avec le monde
- Une source d'énergie pour alimenter les éléments précédents

Histoire de l'IoT



1999 Kevin Ashton invente l'expression « Internet des objets »

Création d'un labo dédié aux objets connectés au MIT aux États Unis

Histoire de l'IoT



- **2003** Rafi Haladjian crée la lampe DAL, équipée de 9 LEDs et vendue 790 euros
- 2005 Lancement du Nabaztag, lapin connecté en WiFi qui lit les emails à voix haute, émets des signaux visuels et diffuse de la musique

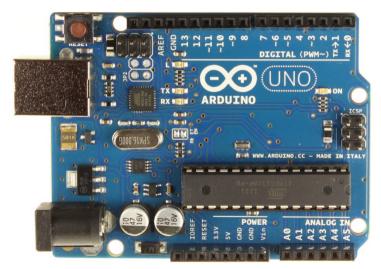
Histoire de l'IoT



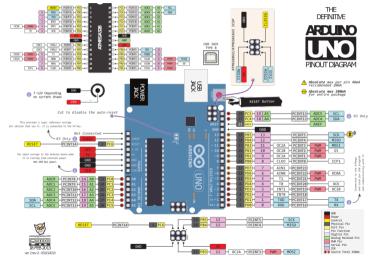
- **2007** Démocratisation des smartphones Sortie du premier iPhone par Apple.
- 2018 La technologie nous permet de donnecter Internet à tout objet du quotidien
 Les quantités de données générées par les objets sont colossalles et leurs perspectives d'exploitation sans limites
 L'utilisation de ces données suscite des questions éthiques délicates sur le respect de la vie privée

- 2 Arduino
 - Découverte du micro-contrôleur
 - Programmation Arduino
 - Mise en pratique
- Télécommunications
- 4 Conclusion

Arduino



Arduino PINOUT





Programmation C pour Arduino

```
Code == texte;
Exécution ligne par ligne;
// Commentaire
```

Introduction

```
int pin = 13;
```

- Un type
 - int
 - float
 - char[]
- Un nom
- Une valeur de départ (optionnel)

Fonction

```
int myMultiplyFunction(int x, int y) {
  return x * y;
}

void loop() {
  int k = myMultiplyFunction(2, 3);

Serial.println(k); // 6
}
```

- Un nom
- Des paramètres (optionnel)
- Un type de retour
- Un code d'implémentation

Fonctions spéciales

```
void setup() {
    ...
}
```

est exécuté une seule fois au démarrage.

```
void loop() {
    ...
}
```

est exécuté en boucle après setup().

Condition

```
if (x > 120) {
   digitalWrite(LEDpin1, HIGH);
   digitalWrite(LEDpin2, HIGH);
}

if (y == 150) {
   digitalWrite(LEDpin4, LOW);
} else {
   digitalWrite(LEDpin4, HIGH);
}
```

- Une condition à tester
- Un bout de code à exécuter si la condition est vérifiée
- Un bout de code à exécuter si la condition n'est pas vérifiée (optionnel)

Boucle for

```
1 for (int i=0; i <= 255; i++) {
2    analogWrite(PWMpin, i);
3    delay(10);
4 }</pre>
```

À utiliser quand on sait combien de fois il faut répéter la boucle.

- Un compteur
- Un bout de code à répéter

Boucle while

```
int value = 0;
while(value < 10) {
   digitalWrite(LEDpin3, HIGH);
   delay(200);
   digitalWrite(LEDpin3, LOW);
   value = analogRead(TRIMpin);
}</pre>
```

À utiliser lorsque l'on veut répéter une boucle tant qu'une condition est vérifiée

- Une condition à vérifier
- Un code à répéter

Découvrons les kits

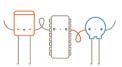
Installation de l'IDE Arduino





AN OPEN PROJECT WRITTEN, DEBUGGED,
AND SUPPORTED BY ARDUINO.CC AND
THE ARDUINO COMMUNITY WORLDWIDE

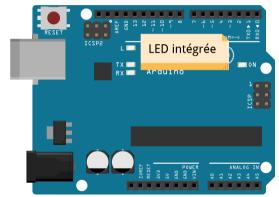
LEARN MORE ABOUT THE CONTRIBUTORS
OF ARDUINO.CC on arduino.cc/credits





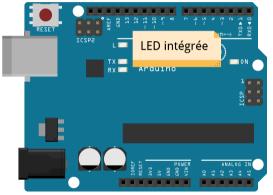


Introduction



fritzing

LED interne



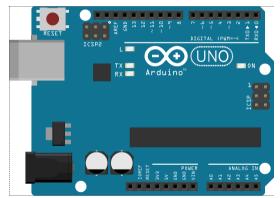
```
void setup() {
  pinMode(LED_BUILTIN, OUTPUT);
}

void loop() {
  digitalWrite(LED_BUILTIN, HIGH);
  delay(500);
  digitalWrite(LED_BUILTIN, LOW);
  delay(500);
}
```

fritzing

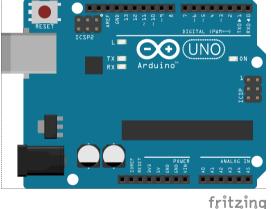
Moniteur série

Introduction



fritzing

Moniteur série



void loop() { Serial.print("Loop_#"); Serial.println(i); 10 11 i++; delay(1000); 12 13 }

Introduction

330R

Lois électriques

Loi d'Ohm

Puissance électrique

$$U = R \cdot I$$

$$I = \frac{U}{R}$$

$$P = U \cdot I \tag{1}$$

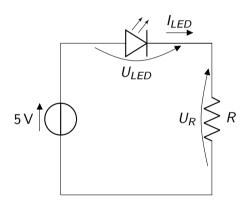
$$R = \frac{U}{I}$$

$$P = R \cdot I^2 \tag{2}$$

$$P = R \cdot I^2 \tag{3}$$

où U est la tension, I le courant, R la résistance et P la puissance.

Résistance de limitation du courant



Pour une LED rouge,

$$U_{LFD} = 1.7 \,\mathrm{V}$$
 et $I_{LFD} = 10 \,\mathrm{mA}$

donc la tension aux bornes de la résistance vaut

$$U_R = 5 \, \text{V} - 1.7 \, \text{V} = 3.3 \, \text{V}$$

et sa valeur

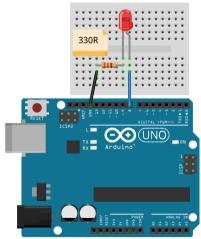
$$R = \frac{U_R}{I} = \frac{3.3 \,\mathrm{V}}{10 \,\mathrm{mA}} = 330 \,\Omega$$

par application de la loi d'Ohm.

Les valeurs caractéristiques d'une LED dépendent de sa couleur.

couleur	chute de tension	courant maximal
rouge	1.7 V	10 mA
jaune	2.1 V	10 mA
verte	2.2 V	10 mA
bleue	3.2 V	20 mA
blanche	3.6 V	20 mA

Introduction



fritzing

```
void setup() {
pinMode(8, OUTPUT);
}

void loop() {
digitalWrite(8, HIGH);
delay(500);
digitalWrite(8, LOW);
delay(500);
}
```



Permet de mesurer :

tension V

courant µA mA A

résistance Ω

continuité

Multimètre



Permet de mesurer :

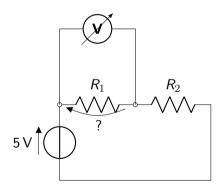
tension V courant μA mA A résistance Ω continuité

Risque de court-circuit

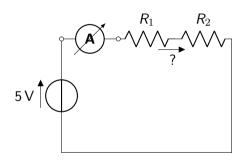
Pour les mesures de courant, il y a court-circuit entre les sondes. Le risque est d'appliquer une tension inadéquate ou un courant trop important sur un composant fragile.

Mesures de base

Mesure de tension



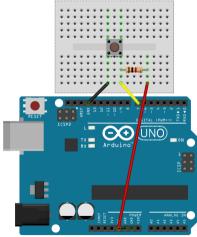
Mesure de courant



Conclusion

Bouton poussoir

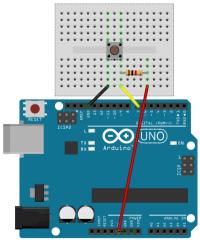
Introduction



fritzing

Conclusion

Bouton poussoir



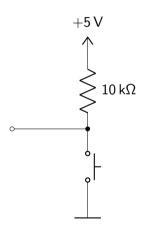
fritzing

```
void setup() {
Serial.begin(115200);
pinMode(7, INPUT);
}

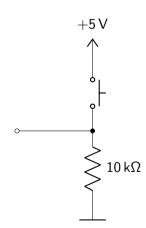
void loop() {
if (digitalRead(7) == LOW) {
Serial.println("button_pushed");
}
delay(200);
}
```

Résistance de tirage

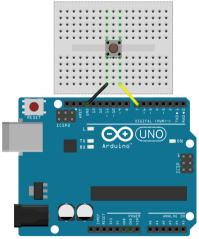
Résistance pullup



Résistance pulldown



Bouton poussoir avec pullup interne

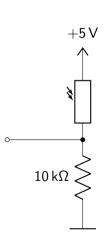


fritzing

```
void setup() {
   Serial.begin(115200);
   pinMode(7, INPUT_PULLUP);
}

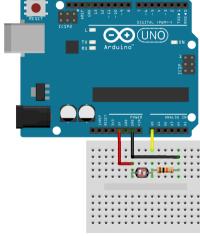
void loop() {
   if (digitalRead(7) == LOW) {
      Serial.println("button_pushed");
   }
   delay(200);
}
```





Photorésistance

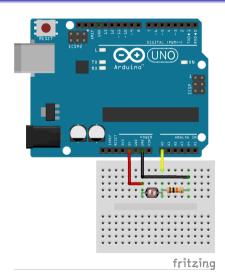
Introduction



fritzing

Conclusion

Photorésistance



```
void setup() {
    Serial.begin(115200);
  void loop() {
    Serial.print("Light:");
    int lightValue = analogRead(A0);
    Serial.println(lightValue);
    delay(1000);
10
```

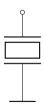
Valeur analogique

analogRead() retourne un entier entre 0 et 1024. 0 correspond à 0 V et 1024 à 5 V.

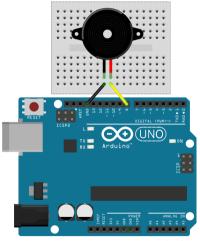
Buzzer

VMA319





fritzing



fritzing

```
void setup() {
   pinMode(8, OUTPUT);
 void loop() {
   tone(8, 2000, 300);
   delay(1000);
8
```

VMA306



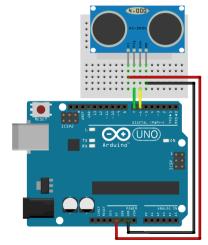
Librairie recommandée : NewPing https://bitbucket.org/teckel12/arduino-new-ping

Librairie externe

Téléchargez les librairies externes à l'aide du gestionnaire de librairie avant la première utilisation.

Télécommunications

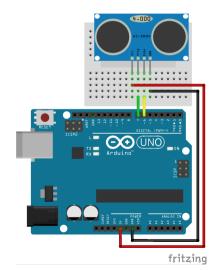
Introduction



fritzing



Télémètre à ultrason



1 #include <NewPing.h> 2 #define TRIG_PIN 7 3 #define ECHO PIN 6 #define MAX_DISTANCE 200 NewPing sensor(TRIG_PIN, ECHO_PIN, MAX_DISTANCE); void setup() { Serial.begin(115200); 11 } 12 void loop() { 14 Serial.print("Distance:"); Serial.print(sensor.ping cm()); Serial.println("cm"); delay(1000); 17 18 }

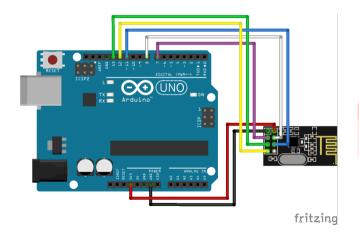
Affichage à cristaux liquide

Lecteur RFID

Télécommunications

- **Arduino**
- **Télécommunications**
 - Communications sans fil
 - Outils de développement IoT

Communication point-à-point

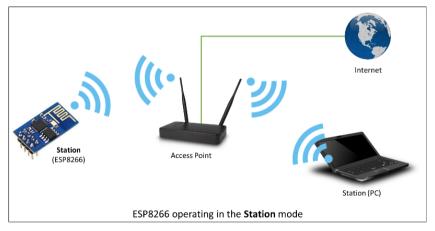


http://tmrh20.github.io/RF24/

3.3 V

Ce module ne supporte pas une tension de plus de 3.3 V

Communication WiFi



https://arduino-esp8266.readthedocs.io/en/latest/esp8266wifi/readme.html



WiFi

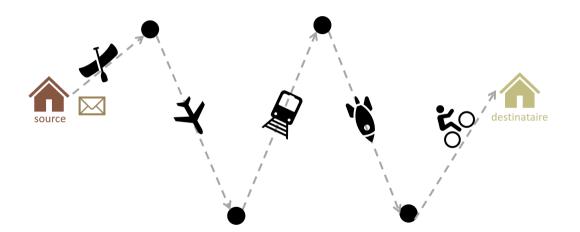
Avantages

- Vitesse de transfert ++
- Portée +
- Coût des transmetteurs —

Inconvénients

- Consommation d'énergie ++
- Facilité de configuration —

Protocole Internet (IP)



Adresse IP

Adresse statique

Adresse: 192.168.243.11Passerelle: 192.168.243.1

• Masque de sous-réseau : 255.255.255.0

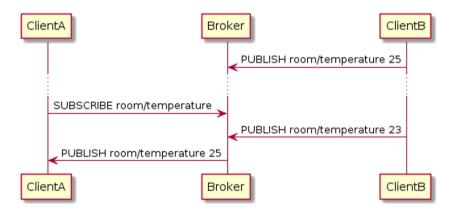
Adresse dynamique (DHCP)

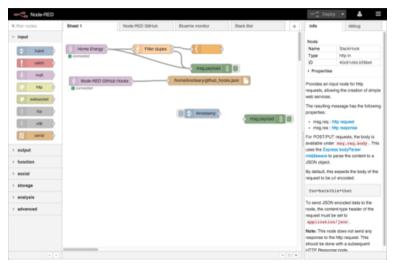
Attribution automatique

Configuration réseau



MQTT





- Introduction
- 2 Arduino
- Télécommunications
- 4 Conclusion

Ce que nous avons vu

- Programmation Arduino
- Capteurs et actionneurs
- Multimètre et console série
- Communication sans fil

- Sécurité
- Mise à jour
- Gestion d'énergie
- Communication sans fil basse consommation
- Packaging (chaleur, vibration)