

MEMORIA PROYECTO ...

Sistemas Empotrados y Distribuidos

Ignacio Gago, Pablo Gordillo y Miguel Isabel

MÁSTER EN INGENIERÍA INFORMÁTICA
UNIVERSIDAD COMPLUTENSE DE MADRID
2015-2016



May 11, 2016

Contents

1	Introducción	1
2	Componentes Utilizados	3
2.1	Arduino UNO	3
2.2	Discovery STM32F429	3
2.3	Módulo BH1750	3
2.4	Módulo DTH22	4
3	Protocolo de Comunicación	6
4	Modelado del Sistema	7
5	Conexiones	8
5.1	Modelo humedad-temperatura	8
5.2	Modelo fotovoltaico	8
5.3	Modelo Intercomunicación	8

1 Introducción

Actualmente cada vez es más común escuchar el término *smart* en nuestra vida cotidiana. Nos estamos dirigiendo a un mundo cada vez más automatizado y en continua interacción con la tecnología. Este término se aplica en distintas áreas como por ejemplo la domótica, los sistemas móviles, e incluso el diseño. El objetivo asociado al concepto *smart* es automatizar distintas acciones que antes eran llevadas a cabo por el ser humano. Entre ellas podemos destacar las *smart cities* o *ciudades inteligentes* con las que se pretende automatizar distintos procesos que permitan mejorar la calidad de vida en las ciudades y avanzar hacia desarrollos más sostenibles apoyados en la innovación y la tecnología. Este concepto tiene también asociado en muchas ocasiones una participación ciudadana activa.

Un ejemplo lo encontramos en la ciudad de Barcelona, considerada como una de las principales *smart cities* del mundo. En ella podemos encontrar sensores que miden el ruido del tráfico, analizan la calidad del aire, controlan el aparcamiento e incluso actúan como mecanismos de iluminación inteligente. Además los peatones también son detectados gracias a sensores inteligentes a través de los cuales poder observar la actividad y hábitos de los mismos e identificar las zonas de la ciudad más transitadas.

Además dentro de Barcelona se puede destacar un proyecto encabezado por el Fab Lab del Instituto de Arquitectura Avanzada de Cataluña, mediante el cual se desarrollo un dispositivo capaz de medir los niveles de contaminación y de ruido del entorno. Este dispositivo tendría que ser portado por cualquier habitante de Barcelona y permite también compartir los datos recogidos en tiempo real.

Por estas razones, y al ser un término cada vez más en auge, se ha elegido como proyecto de la asignatura la simulación de una pequeña estación en la que dos sistemas independientes(Arduinos Uno) llevarán a cabo mediciones de distintos factores ambientales a través de los correspondientes sensores (temperatura y luminosidad en nuestro caso) y posteriormente estos datos serán enviados a un centro(Discovery STM32f249) donde serán procesados y se podrá visualizar información de los mismos.

El proyecto elegido es una simplificación de posibles usos que se les puede dar a estos sensores en las *smart cities* de hoy en día como se ha expuesto anteriormente en el caso de Barcelona. Aún así, existen más ciudades que tienen implantados sistemas que siguen una política de funcionamiento similar. Otro ejemplo de ello es la ciudad de Bilbao en la que existen medidores

de CO_2 en distintas zonas de la ciudad. Estos sensores captan los niveles de CO_2 en el ambiente y posteriormente son enviados a un centro de procesamiento donde se almacenan y se llevan a cabo diversos calculos. Una vez los datos han sido procesados, estos son utilizados por el ayuntamiento para restringir el tráfico en diversas zonas de la ciudad o llevar a cabo políticas medioambientales en las zonas más afectadas.

2 Componentes Utilizados

Como se ha expuesto en la Sección 1, el objetivo del proyecto de la asignatura es realizar un sistema de medición de temperatura, humedad y luz a través de dos placas Arduino Uno. Los datos recogidos por cada una de las placas serán enviados al tercer componente del proyecto, una placa Discovery STM32F429, la cual se encargará de procesarlos y mostrar los datos recibidos por su pantalla.

El sensor de humedad y temperatura utilizado es el modelo DHT22 y estará conectado al primer Arduino a través de una placa de prototipado. Este Arduino se encargará de recibir tanto los datos de la humedad y la temperatura, procesarlos como se explica en la Sección 2.4 y enviárselos a la Discovery utilizando un protocolo de comunicación (Sección 3) desarrollado por el grupo.

El sensor fotovoltaico utilizado es el modelo BH1750 y estará conectado al segundo Arduino a través de otra placa de prototipado. Este se encargará de medir la luz existente en el ambiente y se la enviará a la Discovery.

Finalmente la placa Discovery recibirá los datos enviados por los Arduinos a través de dos de sus UART y utilizando el protocolo de comunicación desarrollado, los procesará y mostrará el resultado a través de su pantalla LCD.

La máquina de estados que sigue el sistema se muestra a continuación. En ella se describe el comportamiento explicado anteriormente...

Todo el código utilizado para el desarrollo del proyecto puede encontrarse en <https://github.com/tutugordillo/SED>.

FiXme
Fatal:
Pablo:
Intro-
ducir aqui
la
maquina
de
estados o
la red de
Petri...

2.1 Arduino UNO

2.2 Discovery STM32F429

2.3 Módulo BH1750

El componente BH1750 GY-302 es un sensor fotovoltaico que permite llevar a cabo mediciones digitales de la intensidad de luz ambiental. Se trata de una versión mejorada de los sensores analógicos de luz formados por fotoresistores LDR, pequeñas resistencias que varían en función de la luz que incide sobre las mismas.

El sensor devuelve un valor medido en Lux. Un Lux es la unidad derivada

del Sistema Internacional de Unidades para el nivel de iluminación y equivale a un *lumen/m*. Las mediciones se pueden llevar a cabo en dos modos: *modo medición una vez* y *modo medición continua*. Además existen distintas resoluciones (1lx, 0.5lx, 4lx) con las que llevar a cabo las mediciones y de esta manera ajustar la precisión con la que se lleva a cabo la medición. Así el módulo es capaz de detectar un mínimo de 0.11 lx y un máximo de 100000 lx.

De la combinación del modo de medición y la resolución se obtienen 6 modos de ejecución:

- Continuosly H-Resolution Mode
- Continuosly H-Resolution Mode2
- Continuosly L-Resolution Mode
- One Time H-Resolution Mode
- One Time H-Resolution Mode2
- One Time L-Resolution Mode

Los modos High(H) trabajan con resoluciones de 1 lx y 0.5 lx

La comunicación se lleva a cabo a través de I2C. En función de como se encuentre conectado el pin ADDR del módulo se puede trabajar con dos direcciones:

- Si se encuentra conectado al pin A3 o a alimentación se trabajará con la dirección 0x5C.
- Si se deja sin conectar o conectado a GND la comunicación I2C se llevará a cabo mediante la dirección 0x23.

2.4 Módulo DTH22

El módulo DTH22 es un sensor de humedad y temperatura digital. Normalmente el sensor cuenta con 4 pines, uno para la alimentación, otro para tierra, uno de datos y un cuarto que no se utiliza. En este caso se ha utilizado el modelo AOSONG AM2302 con la ventaja de que únicamente posee los tres pines hábiles y posee una resistencia interna permitiendo su funcionamiento sin necesitar ningún otro componente.

Las mediciones se llevan a cabo en conjuntos de 40 bits donde los 16 primeros hacen referencia a la humedad, los 16 siguientes a la temperatura y los 8 últimos como checksum. Todas las mediciones se realizan de manera digital. La comunicación comienza con una señal del microcontrolador al sensor indicando que comienza la transmisión. Mientras no se reciba esta señal el sensor se encuentra en estado de stand-by. Tras recibir la señal de comienzo el sensor responderá enviando los 40 bits de datos tras los cuales volverá al estado de stand-by hasta que reciba una nueva señal de comienzo de la transmisión. El proceso completo de comunicación se lleva a cabo en unos dos segundos. La transmisión de todos los bits por parte del sensor al microcontrolador comienza con una señal baja (LOW) de $50\ \mu\text{s}$ y posteriormente una señal alta (HIGH) en función de cuya longitud el bit transmitido será un 1 o un 0:

- Si la señal se transmite durante un tiempo inferior a $30\ \mu\text{s}$ el bit transmitido será un 0.
- Si la señal HIGH se transmite durante $70\ \mu\text{s}$ el bit transmitido será un 1.

Para conocer el número de ciclos transmitidos se hace de forma relativa, es decir, se mide el número de ciclos propios de LOW y se compara este valor con el número de ciclos de HIGH, de esta forma se puede saber si se ha transmitido un 1 o un 0.

Descripción de las placas y los sensores

3 Protocolo de Comunicación

El protocolo de comunicación utilizado tanto por la Discovery como por los Arduinos para llevar a cabo la transmisión de los datos ha sido desarrollado por los integrantes del grupo.

La comunicación se lleva a cabo a través de las UART de cada uno de los tres dispositivos.

El protocolo de comunicació ...

4 Modelado del Sistema

A continuación se muestra el modelo del sistema que se va a desarrollar como una ...[elegir modelo]

5 Conexiones

En esta sección se muestra la interconexión física entre los distintos componentes utilizada en el proyecto.

5.1 Modelo humedad-temperatura

En la Figura 5.1 se muestra la conexión física entre el ArduinoUno y el sensor de humedad y temperatura DHT22. Las mediciones llevadas a cabo por el sensor son digitales, razón por la que se ha utilizado el pin 2 de la placa Arduino, que es conectado al pin de datos del sensor a través del cable amarillo.

Los cables azul y verde unen el sensor a tierra y a alimentación respectivamente. El pin 3 del sensor (comenzando por la izquierda) no se utiliza como se explicón en la Sección 2.4.

5.2 Modelo fotovoltaico

5.3 Modelo Intercomunicación

References

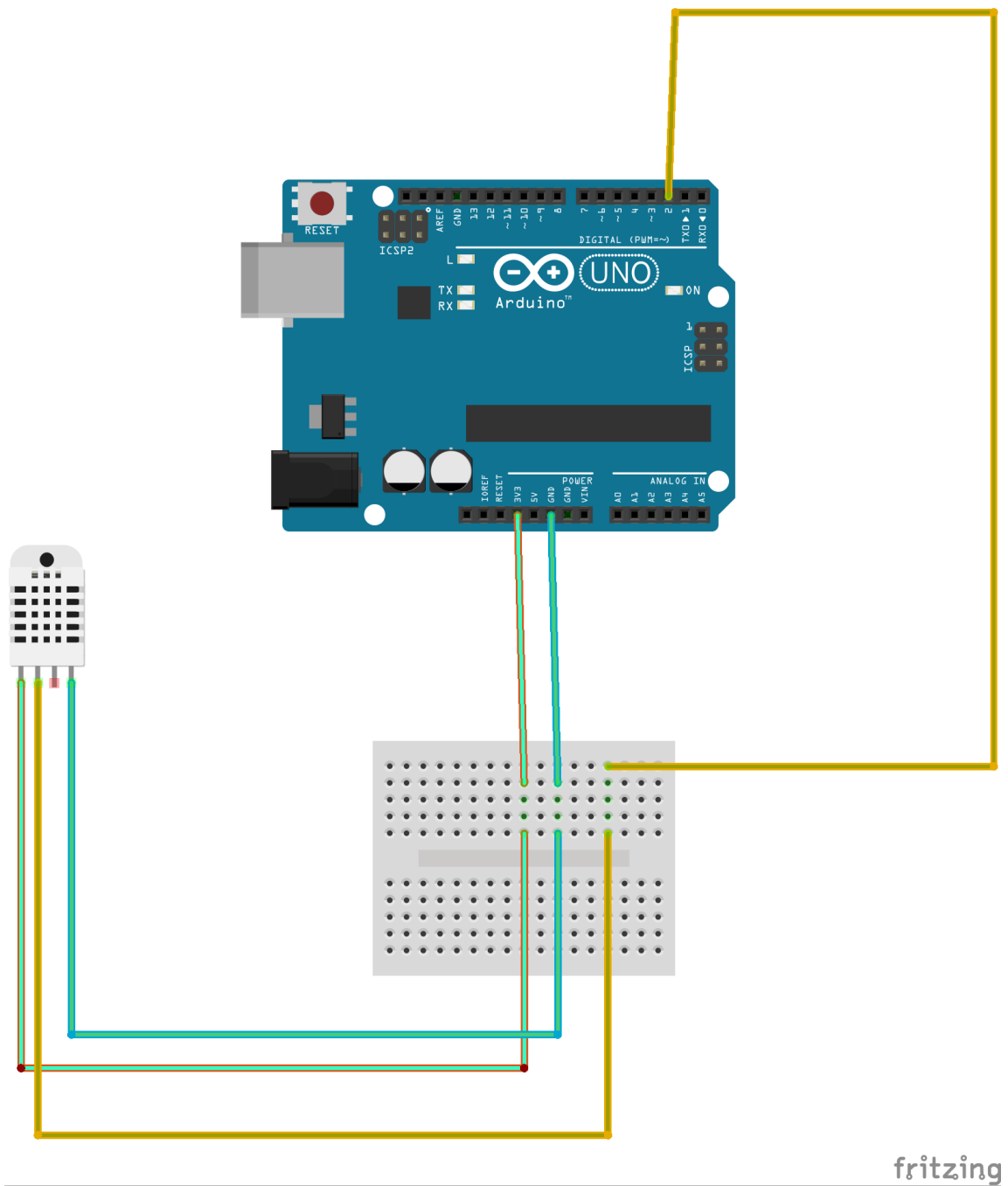


Figure 1: Conexión entre el sensor DHT22 y ArduinoUNO

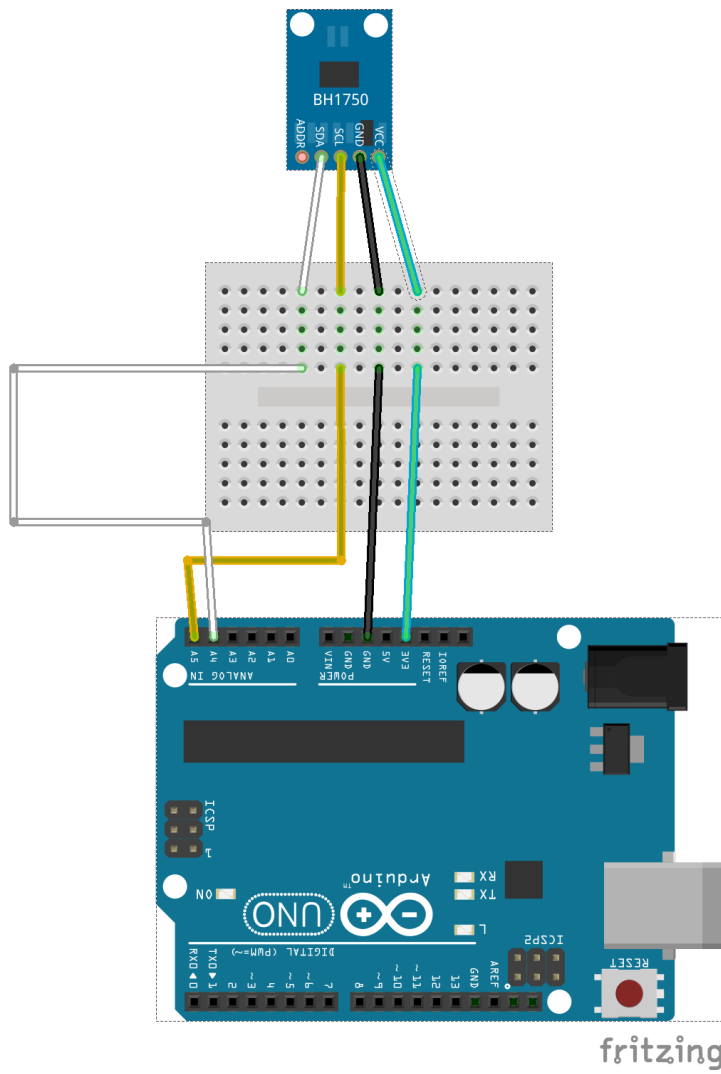


Figure 2: Conexión entre el sensor BH1750 y ArduinoUNO