

AGH

AKADEMIA GÓRNICZO-HUTNICZA IM. STANISŁAWA STASZICA W KRAKOWIE

Wydział Informatyki, Elektroniki i Telekomunikacji Systemy wbudowane 2019/2020 Moduł monitorujący stan powietrza i gleby Dokumentacja

Autorzy: Krzysztof Bieniasz Arkadiusz Jurczak Opiekun: dr inż. Robert Brzoza-Woch

Spis treści

Spis treści	1
Wstęp	2
Informacje o ESP32-DevKitC	2
Dokumentacja poszczególnych części systemu	5
Wykorzystanie dwóch rdzeni	5
Semafory systemu FreeRTOS	7
Mechanizm przerwań	7
Pomiar temperatury:	9
Pomiar wilgotności powietrza:	9
Pomiar wilgotności gleby:	10
System sterowania pilotem oraz ostrzegania	11
Udostępnianiu wyników pomiarów przez sieć	12
Opis funkcjonalności dla użytkownika końcowego	16
Przeprowadzone prace, napotkane problemy oraz dalsze możliwości rozwoju	21
Czynności wstępne	21
System FreeRTOS	21
Mechanizm przerwań oraz obsługa pilota	22
Czujniki wartości	22
WiFi	22
Wersja zaawansowana urządzenia	23
Repozytorium	23
Bibliografia	24

Wstęp

Wybranym przez nas tematem projektu było stworzenie stacji pogodowej z wykorzystaniem płytki ESP32-DevKitC. Jeden z nas dysponował zestawem startowym Arduino Uno posiadającym dużą ilość interesujących sensorów, które moglibyśmy wykorzystać w naszym projekcie. W trakcie konsultacji z prowadzących dowiedzieliśmy się o znacznie większych możliwościach jakie oferują układy z rodziny ESP32. Dodatkowo części z zestawu startowego byłyby kompatybilne z urządzeniami danego typu. Zachęciło nas to do tego, aby nasz projekt rozwijać właśnie na tej platformie. Nasze pierwotne założenia obejmowały stworzenie urządzenia, które za pomocą czujników będzie mierzyło wartość temperatury, wilgotności powietrza i gleby oraz przesyłało zmierzone wartości z wykorzystaniem Wi-fi na inne urządzenie. Z uwagi na prostotę i popularność zdecydowaliśmy się na rozwijanie oprogramowania w środowisku Arduino IDE.

Informacje o ESP32-DevKitC

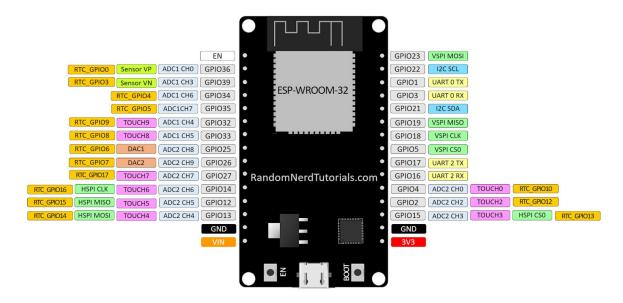
Za podstawe projektu służy płytka ESP32-DevKitC z wbudowanym modułem ESP-WROOM-32. Jest to urządzenie o wymiarach 50 x 26 x 8 mm i napięciu zasilania 5V. Pobór prądu szacowany jest na około 80mA. Wiele pozostałych informacji znaleźć w rozbudowanej oficjalnej możemy dokumentacji [1]. Ważnymi elementami z punktu widzenia celu naszego projektu jest używany standard Wi-fi zakres temperatur, w których urządzenie poprawnie pracuje - od -40 °C do 125 °C. Istotna jest łatwość połączenia poprzez wbudowane złącze microUSB oraz dwa przyciski enable oraz boot. Zakupiona przez nas wersja



składa się z 30 wejść-wyjść ogólnego przeznaczenia [2]. Warto zwrócić uwagę na to, iż na rynku oferowanych jest wiele różnych wersji zakupionego przez nas urządzenia i niektóre mają różną liczbę pinów.

ESP32 DEVKIT V1 - DOIT

version with 30 GPIOs



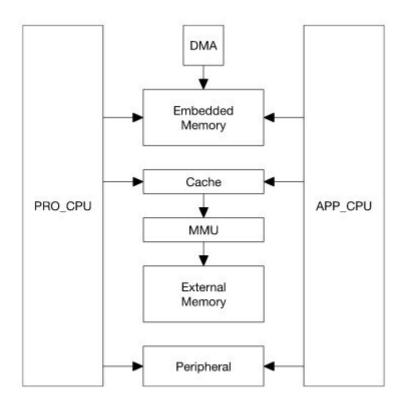
Rys. 1 Schemat wejść-wyjść ogólnego przeznaczenia płytki ESP32 DEVKIT

Z niektórymi pinami są powiązane pewne zależności, na przykład, iż znajdują się one w stanie wysokim podczas procesu bootowanie. Dobrze jest to opisane w artykule [4], do którego link podajemy w bibliografii.

Sam mikrokontroler ESP32 to dwurdzeniowy układ oparty na architekturze harwardzkiej. Rdzenie procesora oznaczone sa jako "PRO CPU" i "APP CPU" ("protocol",

"application"). Każdy z nich ma 4 GB (32-bit) przestrzeni adresowej. Przestrzenie adresowe są symetryczne między rdzeniami.

Magistrala danych i magistrala instrukcji są w notacji little-endian. Umożliwiają one bezpośredni dostęp do pamięci.



Rys. 2 Schemat blokowy przedstawiający strukturę systemu

Bus Type	Boundary Address		Oine	Tourse
	Low Address	High Address	Size Tar	Target
	0x0000_0000	0x3F3F_FFFF		Reserved
Data	0x3F40_0000	0x3F7F_FFFF	4 MB	External Memory
Data	0x3F80_0000	0x3FBF_FFFF	4 MB	External Memory
	0x3FC0_0000	0x3FEF_FFFF	3 MB	Reserved
Data	0x3FF0_0000	0x3FF7_FFFF	512 KB	Peripheral
Data	0x3FF8_0000	0x3FFF_FFFF	512 KB	Embedded Memory
Instruction	0x4000_0000	0x400C_1FFF	776 KB	Embedded Memory
Instruction	0x400C_2000	0x40BF_FFFF	11512 KB	External Memory
	0x40C0_0000	0x4FFF_FFFF	244 MB	Reserved
Data / Instruction	0x5000_0000	0x5000_1FFF	8 KB	Embedded Memory
	0x5000_2000	0xFFFF_FFFF		Reserved

Rys. 3: Odwzorowanie adresów

Pamięć wbudowana składa się z 4 części:

- ROM (448 KB)
- SRAM (520 KB)
- RTC FAST (8 KB)
- RTC SLOW (8 KB)

ROM i SRAM są taktowane częstotliwością CPU_CLK, co oznacza że procesor uzyskuje dostęp do nich dostęp w jednych cyklu. RTC FAST i RTC SLOW mają niższe częstotliwości, w przypadku FAST jest ona taka sama jak dla DMA (Direct Memory Access).

Domyślnie wbudowanym systemem operacyjnym w układzie ESP32 jest system FreeRTOS. W oficjalnej dokumentacji jest sekcja System API, w której możemy się doszukać wiele istotnych jak również ciekawych informacji.

Dokumentacja poszczególnych części systemu

Ze względu na niewielkie rozmiary projektu poszczególne części systemu są ze sobą mocno powiązane, ale w tym rozdziale postaramy się przedstawić odrębnie wykorzystane możliwości sprzętowe, z których korzystaliśmy lub stworzone funkcjonalności. W celu zwiększenia czytelności niektóre sekcje przykładowego wykorzystanie w kodzie są ograniczone objętościowo i część fragmentów kodu jest zastąpiona słownym komentarzem.

Wykorzystanie dwóch rdzeni

Tak jak wspomnieliśmy na wstępie wykorzystujemy środowisko programistyczne ArduinoIDE. W tym środowisku wymagana jest deklaracja funkcji setup() oraz loop(). Funkcja setup() to funkcja, która wywoływana jest automatycznie po włączeniu zasilania lub naciśnięciu przycisku RESET. Domyślnie podczas uruchamiania kodu w ArduinoIDE wykorzystuje się wykorzystuje rdzeń numer 1 [5]. Taka sytuacja może doprowadzić do sytuacji, kiedy rdzeń 1 będzie przeciążony, a rdzeń numer 0 będzie miał dużą ilość wolnych zasobów. Obszarem, który dosyć szybko nas zainteresował była możliwość uruchamiania zadań systemu operacyjnego FreeRTOS [6] na wybranym rdzeniu. W celu strukturyzacji naszego programu i łatwego zarządzania zadaniami inicjalizujemy je właśnie we wspomnianej wcześniej funkcji setup().

Sygnatura funkcji xTaskCreatePinnedToCore umożliwiająca tworzenia zadań systemu FreeRTOS:

```
BaseType_t xTaskCreatePinnedToCore
(TaskFunction_t pvTaskCode,
const char *constpcName,
const uint32_t usStackDepth,
void *constpvParameters,
UBaseType_t uxPriority,
TaskHandle_t *constpvCreatedTask,
const BaseType_t xCoreID)
```

Przykład użycia powyższej funkcji w naszym programie:

Powyższej funkcji używaliśmy za każdym razem, aby utworzyć zadania systemu operacyjnego odpowiadającego za odczyt danych z danego czujnika. Poprzez to, iż każdy czujnik miał odpowiadające sobie zadanie systemu operacyjnego można było zdefiniować osobne czasy opóźnień w pętlach, w których wykonywały się zadania.

Było to istotne z tego punktu widzenia, iż różne czujniki zbierały dane w różnych odstępach czasu. Ważnym faktem była też możliwość wyboru rdzenia, na którym uruchomimy dane zadanie. Poprzez wywołanie funkcji xPortGetCoreID() możemy sprawdzić numer rdzenia, na którym wywoływana jest zadanie systemu.

Przykład budowy funkcji uruchamianej jako zadanie systemu operacyjnego na przykładzie funkcji odpowiedzialnej za odczytywanie danych z czujnika temperatury:

```
void TaskDallasCode (void *pvParameters)
{
   sensors.begin ();
   // w ogólności rozpoczęcie pracy czujników
   for (;;) // wykonująca się w nieskończoność pętla
   {
      // odczyt danych z czujnika
      sensors.requestTemperatures ();
      // przetwarzanie danych
      delay (1400); // uśpienie danego zadania
   }
}
```

Semafory systemu FreeRTOS

Innym elementem zawierającym mechanizmy systemu operacyjnego było wykorzystanie semaforów. Aby skorzystać z API do semaforów należy dołączyć plik nagłówkowy "freertos/semphr.h".

Funkcje, które używaliśmy w naszym programie:

```
SemaphoreHandle_t xSemaphoreCreateBinary ()
xSemaphoreTake (xSemaphore, xBlockTime)
xSemaphoreGive (xSemaphore)
```

Drugim argumentem funkcji xSemaphoreTake jest czas oczekiwania na otrzymanie semafora. W przypadku zajęcia semafora funkcja zwraca mako pdTRUE, w przeciwnym wypadku pdFALSE. W naszym programie konieczność użycia semaforów wynikała z faktu, że w jednych zadaniach systemu operacyjnego zapisywaliśmy dane z czujników do zmiennych, a w innych zadaniach odczytywaliśmy te właśnie zmienne.

Przykład użycia semaforów w kodzie:

```
if (xSemaphoreTake (xBinarySemaphoreHumidity, ( TickType_t ) 1000 ) == pdTRUE)
{
   humidityGlobal = h;
   xSemaphoreGive (xBinarySemaphoreHumidity);
}
```

Mechanizm przerwań

ESP32 oferuje do 32 obsług przerwań dla każdego rdzenia. Każde przerwania ma określony poziom oraz może być sklasyfikowane do dwóch grup - Hardware oraz Software [7].

Funkcja, za pomocą której dołączamy wystąpienie danej zmiany napięcia na jednym z pinów do funkcji obsługującej przerwanie:

```
attachInterrupt (GPIOPin, ISR, Mode);
```

GPIOPin - ustawia dany pin, jako 'interrupt pin' co oznacza, że ESP32 'monitoruje' dany pin pod kątem przerwań

ISR - funkcja wywoływana za każdym razem, gdy dochodzi do przerwania.

Mode - definiuje typ kiedy przerwania powinno być wyzwolone. Danych jest pięć makr odpowiadających odpowiednim zmianom i/lub stanom napięcia na pinie: LOW, HIGH, CHANGE, FALLING, RISING.

Przykład z wywołania funkcji attachInterupt oraz wywoływanej funkcji w razie wystąpienia warunków do przerwania (obsługa działania pilota):

```
attachInterrupt (digitalPinToInterrupt (RECV_PIN), detectsMovement, RISING);

void IRAM_ATTR detectsMovement ()
{
   if (irrecv.decode (&results))
   {
      Serial.println (results.value);
      irrecv.resume (); // Receive the next value
      remoteControlTab [remoteControlTabIndex] = results.value;
      remoteControlTabIndex++;
   if(results.value == CHANEL_PLUS) remoteControlParser ();
   }
}
```

Ponadto zdecydowaliśmy się wykorzystać fakt, iż niektóre piny są oznaczone jako TOUCHPIN, a więc reagują na ludzki dotyk. Istnieje też gotowa funkcja, która wiąże dotyk jednego z pinów do funkcji obsługującej przerwanie.

```
touchAttachInterrupt (PinNumber, callback, Threshold);
```

callback - funkcja wywoływane w przypadku wystąpienia przerwania threshold - wartość, która musi być przekroczona, aby nastąpiło przerwanie, innymi słowy zapobiega, temu żeby lekkie muśnięcie wywołało przerwanie, zamiast intencyjnego dotyku. Przykład z kodu (obsługa resetu dopuszczalnych wartości mierzonych parametrów):

```
touchAttachInterrupt (T4, gotTouch, 20);

void gotTouch ()
{
    Serial.println ("Touched\n");
    createCheck = 1;
    // zmienna powodująca wyłączenie diody/buzzera
    // w zadaniu odpowiedzialnym za monitorowanie
    // czy są przekroczone limity
}
```

Pomiar temperatury:

Wykorzystujemy czujnik Dallas DS18S20. Jest on często wykorzystywany w podobnym projektach [8] Zawiera on trzy wyprowadzenia: napięcia zasilania, sygnał cyfrowy oraz masa układu. Z punktu widzenia projektu istotne elementy specyfikacji to zakres pomiarowy wynoszący od -55 °C do 125 °C oraz dokładność +/- 0,5 °C w zakresie -10 °C do 85 °C.



Wykorzystanie w kodzie projektu:

```
#include <DallasTemperature.h>.
const int oneWireBus = 5;

/* zadanie systemu FreeRTOS */

void TaskDallasCode (void *pvParameters)
{
   OneWire oneWire (oneWireBus);
   DallasTemperature sensors (&oneWire);
   sensors.begin ();

for (;;)
   {
     sensors.requestTemperatures ();
     float temperatureC = sensors.getTempCByIndex (0);
     float temperatureF = sensors.getTempFByIndex (0);
     // przetwarzanie danych
     delay (1400);
   }
}
```

Pomiar wilgotności powietrza:

Wykorzystujemy czujnik DHT11. Zawiera on cztery wyprowadzenia: napięcia zasilania, sygnał cyfrowy, niewykorzystywany pin oraz masę układu. Z punktu widzenia projektu istotne elementy specyfikacji dokładność zakresie 20–90% wilgotności z dokładnością 5%. Ponadto jest możliwy jest pomiar temperatury powietrza z dokładnością 2°C (niewykorzystane przez nas w projekcie).



Wykorzystanie w kodzie projektu:

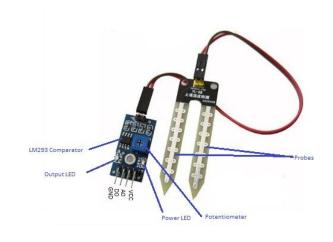
```
#include <DHT.h> // biblioteka od AdaFruit

const int DHTPIN = 4;
const int DHTTYPE = DHT11;
void TaskDHTCode (void *pvParameters)
{
    DHT dht (DHTPIN, DHTTYPE);
    dht.begin ();
    for (;;)
    {
        float h = dht.readHumidity ();
        float t = dht.readTemperature ();
        float f = dht.readTemperature (true);
        /* przetwarzanie informacji */

        delay (2000);
    }
}
```

Pomiar wilgotności gleby:

Czujnik wilgotności zakupiliśmy w sklepie internetowym [10]. Składa się on z sondy pomiarowej oraz modułu głównego. Ciężko określić jego producenta oraz znaleźć oficjalną dokumentację. Moduł główny zawiera 4 wyprowadzania: źródło napięcia, wyjście analogowe, wyjście cyfrowe oraz masa układu. Domyślnie wyjście cyfrowe jest w stanie wysokim, natomiast po wykryciu wilgotności przechodzi w stan niski. Czułość możemy regulować za pomocą wbudowanego potencjometru.



Wyjście A0 działa analogowo i mniejsza wartość napięcia wraz ze wzrostem wilgotności (jest do niego odwrotnie proporcjonalne). W naszym projekcie korzystamy tylko za danych z wyjścia analogowego, ponieważ wykorzystując dane z wyjście cyfrowego uzyskujemy niewielką ilość informacji. Przykład korzystanie w kodzie jest podobny do wcześniej przedstawionych czujników.

System sterowania pilotem oraz ostrzegania

Dysponowaliśmy czujnikiem podczerwieni IR receiver CHQ1838 oraz pilotem IR NEC 38kHz. Częstotliwość pracy odbiornika i pilota jest taka sama i wynosi 38 kHz. Czujnik zawiera 3 piny: wyjście, napięcia zasilania oraz masa układu. Na stronach oferujących czujnik można przeczytać, iż jest on wytrzymały na zakłócenia pole elektrycznego, jednak nie współpracuje on bezbłędnie z posiadanym przez nas pilotem. Pilot wykorzystuje protokół NEC. W naszym programie po odbiorze przez odbiornik sygnału z pilota następuje przerwanie programowe i wywoływana jest funkcja analizująca otrzymany sygnał. Wartości otrzymane na skutek naciśnięcia poszczególnych klawiszy wyznaczyliśmy doświadczalnie.





Wykorzystanie w kodzie:

```
const int CHANEL_MINUS = 16753245;
/* kolejne wartości */
const int IR_FAILED = 4294967295;

int RECV_PIN = 19;
IRrecv irrecv (RECV_PIN);
decode_results results;

long decodeSingleNumber (long value)
/* funkcja zwracająca liczbę od 1-9 na podstawie wartości sygnału */

void remoteControlParser ()
    /* analizowanie wprowadzonej przez użytkownika sekwencji i w przypadku
poprawnej sekwencji ustawienie nowych limitów wartości*/
void IRAM_ATTR detectsMovement ()
{
    if (irrecv.decode (&results))
    {
        // przetwarzanie wyniku
    }
}
```

```
// w funkcji setup
irrecv.enableIRIn ();
attachInterrupt (digitalPinToInterrupt (RECV_PIN), detectsMovement, RISING);
```

System ostrzegania działa w ten sposób, iż jedno zadanie systemu operacyjnego monitoruje aktualne wartości z obowiązującymi limitami. Przekroczenie tych wartości uruchamia buzzer lub włącza diodę. Buzzer wydaje on cichy, ale denerwujący dźwięk, co powinno skłonić użytkownika do zainteresowania problemem.

```
void TaskBuzzerCode(void * pvParameters)
{
    digitalWrite(ledPin, LOW);
    for (;;)
    {
        while (true)
        {
            if (resetLimits == 1)
            // zmienna możliwa do zmiany poprzez przerwanie dotykowe
            {
                break;
            }
            // analiza czy wartości są przekroczone i ewentualne włączenie buzzera delay (500);
        }
        digitalWrite (ledPin, LOW);
        resetLimits = 0;
        // powrót limitów do stanu początkowego
        Serial.println ("Limits were restarted");
    }
}
```

Udostępnianiu wyników pomiarów przez sieć

Udostępnianie danych jest oparte na modelu klient-serwer (wymaga dołączenia plików nagłówkowych WebServer.h i WiFi.h). Nasze urządzenie łączy się z uprzednio skonfigurowaną siecią za pomocą jej nazwy i hasła.

```
const char * ssid = "NETWORK";
const char * password = "12345678";

WiFi.begin (ssid, password);
while (WiFi.waitForConnectResult () != WL_CONNECTED);
```

Następnie jest tworzony serwer przyjmujący zapytania na porcie 80 (który jest przypisany do obsługi HTTP).

```
WebServer server (80);
server.handleClient ();
```

Zależnie od treści zapytania serwer wykonuje określoną funkcję.

```
server.on ("/", handleRoot);
server.on ("/TEMPread", handleTEMP);
server.on ("/HUMIread", handleHUMI);
```

```
void handleRoot ()
{
   server.send (200, "text/html", content);
}
void handleTEMP ()
{
   server.send (200, "text/plain", String (temperatureGlobal));
}

void handleHUMI ()
{
   server.send (200, "text/plain", String (humidityGlobal));
}
```

Zmienna content to kod strony internetowej, którą otrzyma host po połączeniu z serwerem. Struktura jest opisana w HTML, styl w CSS, a dynamiczna zawartość w JavaScript.

```
var xhttp = new XMLHttpRequest ();
  xhttp.onreadystatechange = function ()
    if (this.readyState == 4 && this.status == 200)
      for (i = 5; i > 0; i--) temperatures [i] = temperatures [i - 1];
      temperatures [0] = parseInt (this.responseText);
      document.getElementById ("TEMPvalue").innerHTML = this.responseText;
       clear ();
      drawAxis ();
      draw ();
    }
  xhttp.open ("GET", "TEMPread", true);
  xhttp.send ();
  var xhttp = new XMLHttpRequest ();
  xhttp.onreadystatechange = function ()
     if (this.readyState == 4 && this.status == 200)
     document.getElementById ("HUMIvalue").innerHTML = this.responseText;
   xhttp.open ("GET", "HUMIread", true);
  xhttp.send ();
}
function clear ()
  // Wyczyść canvas
function drawAxis ()
  // Narysuj osie układu współrzędnych
function draw ()
  var canvas = document.getElementById ("plot");
  if (canvas.getContext)
    var ctx = canvas.getContext ("2d");
    ctx.fillStyle = "#000000";
    for (j = 0; j < 6; j++) if (temperatures [j] !== 0)</pre>
      ctx.beginPath ();
      ctx.arc (80 * j + (j === 0 ? 5 : (j === 5 ? -5 : 0)),
               250 - 100 * (temperatures [j] - 20) + (j === 0 ? 5 : 0),
               5, 0, Math.PI * 2, true);
      ctx.fill ();
    }
 }
}
```

```
</head>
</body>
  <h1>ESP32 Weather Station</h1>
  Temperature: <span id = "TEMPvalue">0</span>&degC
  Humidity: <span id = "HUMIvalue">0</span>%
  <br/>
  <br/>
  <canvas id="plot" width="400" height="500"></canvas>
</body>
</html>
```

Potwierdzeniem poprawności połączenia jest wygenerowanie i wyświetlenie adresu IPv4. Można go wykorzystać, aby na bieżąco monitorować temperaturę oraz wilgotność.

```
Serial.print ("\nWiFi connected! Got IP: ");
Serial.println (WiFi.localIP ());
```

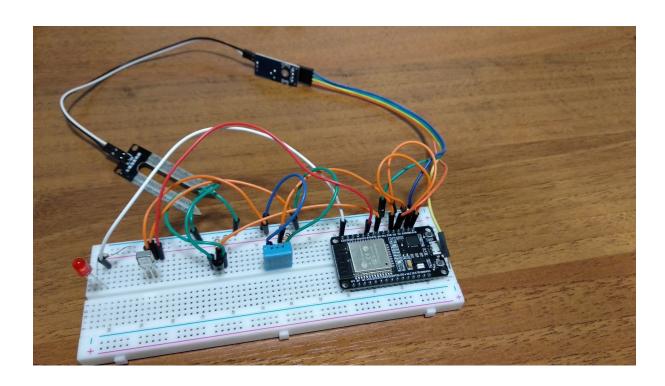
Wyniki są udostępniane za pomocą AJAX (Asynchronous JavaScript + XML). Na zapytanie typu GET opakowane w obiekt XMLHttpRequest serwer odsyła napis, który po konwersji na liczbę, reprezentuje jeden z obserwowanych parametrów pogodowych.

```
var xhttp = new XMLHttpRequest ();
xhttp.onreadystatechange = function ()
{
   if (this.readyState == 4 && this.status == 200)
   {
      for (i = 5; i > 0; i--) temperatures [i] = temperatures [i - 1];
      temperatures [0] = parseInt (this.responseText);
      document.getElementById ("TEMPvalue").innerHTML = this.responseText;
   }
}
xhttp.open ("GET", "TEMPread", true);
xhttp.send ();
```

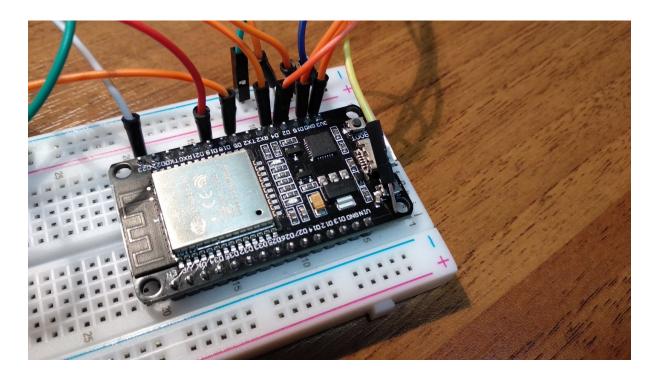
Ustawianie nowych wartości odbywa się w następującej kolejności:

- utworzenie zapytania
- dodanie callbacka do obiektu (co się stanie po otrzymaniu odpowiedzi z serwera)
 - o upewnienie się czy potencjalna odpowiedź jest poprawna
 - o aktualizacja tablicy ostatnich wyników
 - o ustawienie aktualnej wartości za pomocą DOM (Document Object Model)
- ustawienie pobierania odpowiednich danych
- wysłanie zapytania

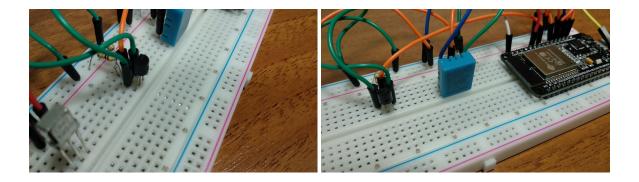
Opis funkcjonalności dla użytkownika końcowego



Zdjęcie 1: Moduł monitorujący stan powietrza i gleby



Zdjęcie 2: Najważniejszy element modułu - ESP32-DevKit



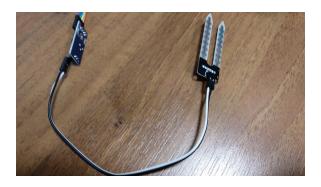
Zdjęcie 3: Czujnik Dallas

Zdjęcie 4: Czujnik DHT11



Zdjęcie 5: Czujnik podczerwieni

Zdjęcie 6: Buzzer



Zdjęcie 7: Czujnik wilgotności gleby

Pierwszym krokiem, który posiadacz urządzenia musi wykonać w celu wykonania pomiaru temperatury jest pobranie lub sklonowanie projektu z repozytorium w serwisie https://github.com/kbieniasz/WheatherStation. Zalecamy stosowanie edytora Arduino IDE. Biblioteki można zainstalować ręcznie lub skopiować biblioteki z folderu libraries z pobranego projektu do folderu libraries w folderze Arduino na swoim komputerze.

Po podłączeniu sprzętu z użyciem kabla z przejściówką microUSB, można wgrać projekt pamiętając, by po pojawieniu się Komunikatu 1 nacisnąć przycisk BOOT znajdujący się obok wejścia microUSB.

Komunikat 2 świadczy o poprawności procesów kompilacji i wgrywania.

ESP32 wysyła już wiadomości, które są do odczytania przez monitor portu szeregowego (Screenshot 2). Do poprawnego działania niezbędne jest naciśnięcie drugiego z przycisków, EN (skrót od enable). Jeśli istnieje sieć o nazwie i haśle podanych w kodzie programu, zostanie zwrócony adres IP.

```
ESP32 | Anduino 1.8.10

ESP32 | Anduino 1.8.10

ESP32 | ESP32 |

ESP32 | Anduino 1.8.10

ESP32 | Anduino 1.8.10
```

Screenshot 1: Uruchomienie projektu

```
Szkic używa 737254 bajtów (56%) pamięci programu. Maksimum to 1310720 bajtów.
Zmienne głobalne używaja 40640 bajtów (12%) pamięci dynamicznej, pozostawiając 287040 bajtów dla zmiennych lokalnych. Maksimum to 327680 bajtów.
septol.py vz.6
Serial port /dev/ttyUSB0
Connecting.....
```

Komunikat 1



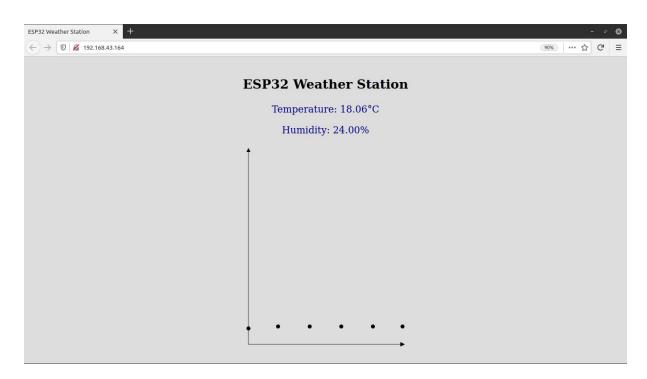
Komunikat 2



Screenshot 2: Monitor portu szeregowego



Screenshot 3: Okno z działającym projektem



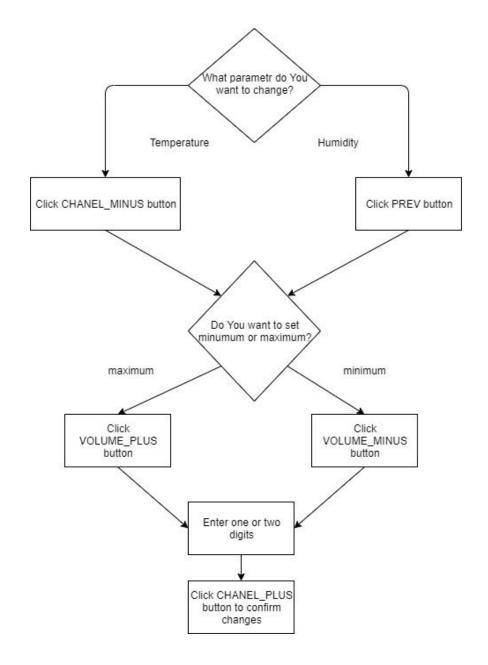
Screenshot 4: Strona generowana przez urządzenie

Wygenerowany adres IP należy otworzyć w przeglądarce internetowej. Dane o temperaturze i wilgotności są uaktualniane co sekundę. Dodatkowo rysowany jest wykres z wynikami 6 ostatnich pomiarów temperatury. Użytkownik może teraz przystąpić do konfiguracji powiadomień o niekorzystnych warunkach pogodowych.

Urządzenie umożliwia ustawienie dopuszczalnych wartości temperatury i wilgotności. W przypadku przekroczenia tych wartości w zależności od konfiguracji końcowej zaświeci się dioda lub zacznie brzęczeć buzzer. Wyłączenie powiadomiania i powrót do początkowych poprzez wartości limitów następuje naciśnięcie pinu dotykowego numer 4, podpisanego na płytce jako D13. Poniżej



znajduje się rysunkowa instrukcja w jaki sposób możemy ustawić limit temperatury. Należy wspomnieć, iż często z powodu zakłóceń nie udaje się poprawnie odczytywać sygnałów z pilota. W obecnej wersji programu użytkownik może wspierać się informacjami na przesyłanymi na przez łącze Serial.



Przeprowadzone prace, napotkane problemy oraz dalsze możliwości rozwoju

Czynności wstępne

Tak jak wspominaliśmy zdecydowaliśmy się używać środowiska Arduino IDE. Jest ono łatwe w obsłudze i umożliwia wygodne zarządzanie bibliotekami. W internecie można znaleźć wiele przydatnych poradników jak tworzyć programy na ESP32 w tym środowisku [dok] W systemach Linux Mint i Ubuntu było konieczne wpisanie w terminalu komendy sudo chmod 666 ttyUSB0, by możliwy był zapis i odczyt do portu szeregowego za pomocą USB. Niestety, czynność należało powtarzać po każdym odłączeniu i podłączeniu płytki. Uniknięcie tej niewygodnej procedury jest możliwe przez odpowiednią konfigurację katalogu /etc/udev/rules.d. Częstym błędem był brak zainstalowanego modułu Pythona o nazwie serial, rozwiązany komendą pip install pyserial.

System FreeRTOS

Ciekawym zjawiskiem był fakt, iż w pewnej fazie rozwoju programu podczas uruchamiania wszystkich zadań procesów na jednym rdzeni - numer 0, wszystkie czujniki prawidłowo działały oprócz czujnika DHT, który pokazywał, iż jest błąd odczytu. Po uruchomieniu go na innym rdzeniu problem znikł. Niestety problem ponownie wystąpił wraz ze wzrostem rozmiaru programu, ale jest on znacznie rzadszy. Ten przykład, iż możliwości rdzeni są ograniczone i dobrze, że wykorzystujemy je oba. Należy pamiętać też, aby usypiać zadania, na przykład służące do odczytu co pewien czas wartości z czujników, aby inne zadania o niższym priorytecie nie zostały zagłodzone.

Wprowadzenie semaforów było spowodowane tym, że zdarzyła nam się sytuacja, kiedy dwa zadania wywoływały funkcje Serial.println (), że dało się zaobserwować przeplot informacji. Napis "Failed to read from DHT sensor!" pochodzi z zadania funkcji odpowiedzialnej za odczyt wilgotności, natomiast pozostałe wartości liczbowe z funkcji odpowiedzialnej za pomiar temperatury.

```
Failed to read from DHT sensor!
Failed to read from DHT sensor!22.44°C
Failed to read from DHT sensor!

Failed to read from DHT sensor!72
Failed to read from DHT sensor!.
Failed to read from DHT sensor!3
Failed to read from DHT sensor!9°F
Failed to read from DHT sensor!

**

Failed to read from DHT sensor!

**
Failed to read from DHT sensor!

Failed to read from DHT sensor!
```

Możliwością rozwoju byłoby wykorzystanie możliwości takich jak oszczędzanie energii oraz przechodzenie całego urządzenia w tryb uśpienia [11].

Mechanizm przerwań oraz obsługa pilota

Warto zdawać sobie sprawę, iż w przypadku zdarzenia (naciśnięcie guzika pilota), które prowadzi do przerwania w rzeczywistości wystąpi wiele przerwań i funkcja powiązana z danym przerwaniem nie zostanie wywołana tylko jeden raz. Trzeba mieć to na uwadze przy tworzeniu funkcji wywoływanej przy przerwaniu. Obszarem, który można poprawić to działanie pilota.

Czujniki wartości

Należy dokładnie sprawdzić przed podpięciem czujnika DHT czy wszystkie kable są dobrze podpięte, ponieważ czujnik jest dość wrażliwy. Zdarzyło nam się źle podpiąć kable, co spowodowało stopienie się części plastiku i wyświetlanie nieprawidłowych wartości. Wszystkie wykorzystane przez mierzą wartości z pewną dokładnością pomiarową. Wyniki byłyby dokładniejsze, gdybyśmy brali średnią z ostatnich kilku wyników. Czujnik pomiaru wilgotności gleby ze względu na słabą jakość dołączonych do zestawu kabli męsko-żeński często nie jest dobrze podpięty. Należy zwrócić uwagę, aby na module głównym świeciło się obie diody.

WiFi

Istnieje wiele bibliotek umożliwiających stworzenie serwera działającego na urządzeniach programowalnych w środowisku Arduino. Zdecydowaliśmy się na rozwiązanie umiarkowanie proste, jednak w pełni wystarczające do wysyłania zapytań podobnych w swojej formie do RESTa. Praca w jednej sieci zapewnia generowanie tego samego lokalnego adresu IP przy każdym połączeniu. Rozwój funkcjonalności sieciowych byłby zorientowany na ustawienie stałego adresowania między sieciami, a w dalszej kolejności na możliwość komunikacji z urządzeniem z dowolnego miejsca na Ziemi.

Wersja zaawansowana urządzenia

Urządzenie mogłoby być wykorzystywane również bez ciągłego udziału komputera. Komputer byłby potrzebny tylko, aby wgrać program, natomiast urządzenie byłoby podpięte do koszyka na baterie, dzięki czemu byłoby zasilane. Dodatkowo mogłaby być dołączona karta pamięci, która by przechowywała zmierzone wartości zważywszy na rozmiar danych właściwie na bardzo długi okres.

Repozytorium

W serwisie github stworzyliśmy zdalne repozytorium pod adresem: https://github.com/kbieniasz/WeatherStation

Kod stworzonego przez nas programu znajduje się w podfolderze WeatherStation. W folderze libraries znajdują się biblioteki, które wykorzystujemy w programie. Zdecydowaliśmy się je dołączyć do repozytorium, żeby ułatwić postronnym osobom wtórne wykorzystanie projektu. Docelowo w folderze będzie znajdować się powyższa dokumentacja oraz krótki filmik prezentujący działania urządzenia.

Bibliografia

[1] ESP32 Hardware Reference

https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/get-started/index.html

[2] Strona sklepu z zakupionym przez nas urządzeniem

 $\frac{https://botland.com.pl/pl/moduly-wifi/8893-esp32-wifi-bt-42-platforma-z-modulem-esp-wroom-32-zgodny-z-esp32-devkit.html}{}$

[3] Schemat przedstawiający wejścia-wyjścia głównego przeznaczenia płytki ESP32-DevKit w wersji z 30 pinami

https://pl.pinterest.com/pin/307370743313343637/

[4] Poradnik objaśniający użycie pinów

https://randomnerdtutorials.com/esp32-pinout-reference-gpios/

[5] Sekcja oficjalnej dokumentacji traktująca o systemie operacyjnym FreeRTOS

https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/api-reference/system/freertos.html

[6] Poradnik o przypisywaniu zadań systemu operacyjnego do rdzenia

https://randomnerdtutorials.com/esp32-dual-core-arduino-ide/

[7] Artykuł pokazujący wykorzystanie mechanizmu przerwań

https://randomnerdtutorials.com/esp32-pir-motion-sensor-interrupts-timers/

[8] Artykuł pokazujący wykorzystanie czujnika dallas

https://randomnerdtutorials.com/esp32-ds18b20-temperature-arduino-ide/

[9] Artykuł pokazujący wykorzystanie czujnika DHT

https://randomnerdtutorials.com/esp32-dht11-dht22-temperature-humidity-sensor-arduino-ide/

[10] Sklep z zakupionym przez nas czujnikiem wilgotności gleby

https://botland.com.pl/pl/czujniki-wilgotnosci/1588-czujnik-wilgotnosci-gleby.html

[11] Sekcja dokumentacji dotycząca trybów uśpienia

https://docs.espressif.com/projects/esp-idf/en/latest/api-reference/system/sleep_modes.html

Inne przydatne źródła:

Dokumentacja czujnika Dallas:

https://datasheets.maximintegrated.com/en/ds/DS18B20.pdf

Dokumentacja czujnika DHT:

https://download.kamami.pl/p197416-dht11.pdf

Dokumentacja czujnika podczerwieni

https://botland.com.pl/index.php?controller=attachment&id_attachment=2454

Oferta ze strony sklepu internetowego z pilotem jakim dysponujemy:

https://botland.com.pl/pl/odbiorniki-podczerwieni/2169-pilot-ir-nec-38khz-odbiornik-podczerwieni-1838t-modul-i-przewody.html?gclid=CjwKCAiAu9vwBRAEEiwAzvjq-weacX3M2AzpRvX1s4P-aZyMZQywbcGXB7nioUxsbA4aQbKQlQPJ9hoCvo4QAvD_BwE

Przykład wykorzystania pilota i czujnika podczerwieni: http://www.esp32learning.com/code/esp32-and-infrared-receiver-example.php

Zdjęcia, których nie jesteśmy autorami:

 $Dallas: \underline{https://www.addicore.com/DS18B20-Digital-Temperature-Sensor-p/161.htm}$

DHT 11: https://kamami.pl/temperatury/197416-dht11.html

Schemat systemu i odwzorowanie adresów: wycięte z dokumentacji ESP32-DevKitC