



# VYSOKÉ UČENÍ TECHNICKÉ V BRNĚ

BRNO UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

**FAKULTA ELEKTROTECHNIKY  
A KOMUNIKAČNÍCH TECHNOLOGIÍ**  
FACULTY OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMMUNICATION

**ÚSTAV TELEKOMUNIKACÍ**  
DEPARTMENT OF TELECOMMUNICATIONS

## IMPLEMENTACE KOMUNIKAČNÍCH PROTOKOLŮ PRO IOT S VYUŽITÍM ROZŠIŘUJÍCÍHO MODULU UNIPI PRO RASPBERRY PI

IMPLEMENTATION OF IOT COMMUNICATION PROTOCOLS UTILIZING UNIPI MODULE FOR RASPBERRY PI

**DIPLOMOVÁ PRÁCE**  
MASTER'S THESIS

**AUTOR PRÁCE**  
AUTHOR

PhDr. Jan Krejčí

**VEDOUCÍ PRÁCE**  
SUPERVISOR

Ing. Pavel Mašek

BRNO 2017



# Diplomová práce

magisterský navazující studijní obor **Telekomunikační a informační technika**  
Ústav telekomunikací

**Student:** PhDr. Jan Krejčí

**ID:** 187017

**Ročník:** 2

**Akademický rok:** 2016/17

## NÁZEV TÉMATU:

**Implementace komunikačních protokolů pro IoT s využitím rozšiřujícího modulu UniPi pro Raspberry Pi**

## POKyny pro vypracování:

Teoretická část diplomové práce bude zahrnovat seznámení s modulem UniPi pro embedded zařízení Raspberry Pi. Dále bude provedena analýza možností implementace komunikačních protokolů pro Internet věcí (IoT) s využitím UniPi. Na základně podporovaných protokolů bude navrhnut scénář s využitím reálných senzorů (měřicích zařízení), kdy rozšiřující modul UniPi bude figurovat v roli přijímače M2M (Machine-to-Machine) dat od senzorů. V praktické části bude provedena implementace komunikačního protokolu Wireless M-BUS s cílem umožnit příjem šifrovaných dat (šifrovací algoritmus AES) a jejich následnou vizualizaci.

## DOPORUČENÁ LITERATURA:

- [1] BOSWARTHICK, David, Omar ELLOUMI a Olivier HERSENT. 2012. M2M communications: a systems approach. Hoboken, N.J.: Wiley, xxiii, 308 p. ISBN 978-1-119-99475-6.
- [2] MONK, Simon. 2013. Programming the Raspberry Pi: getting started with Python. New York: McGraw-Hill. ISBN 00-718-0783-7.

**Termín zadání:** 1.2.2017

**Termín odevzdání:** 24.5.2017

**Vedoucí práce:** Ing. Pavel Mašek

**doc. Ing. Jiří Mišurec, CSc.**  
*předseda oborové rady*

**Konzultant:**

## UPOZORNĚNÍ:

Autor diplomové práce nesmí při vytváření diplomové práce porušit autorská práva třetích osob, zejména nesmí zasahovat nedovoleným způsobem do cizích autorských práv osobnostních a musí si být plně vědom následků porušení ustanovení § 11 a následujících autorského zákona č. 121/2000 Sb., včetně možných trestněprávních důsledků vyplývajících z ustanovení části druhé, hlavy VI. díl 4 Trestního zákoníku č.40/2009 Sb.

## **ABSTRAKT**

Předkládaná diplomová práce je zaměřena na implementaci protokolu Wireless M-Bus do embedded zařízení RaspberryPi za pomocí rozšiřující desky UniPi. Protokol je implementován v jazyce Python a s Wireless M-Bus zařízeními komunikuje pomocí komunikačního modulu IQRF připojeného na sběrnici UART. Teoretická část práce se zaměřuje na přehled embedded zařízení pro IoT, možnosti jejich rozšíření, popisuje danou rozšiřující desku i Wireless M-Bus komunikační modul. Podrobněji se zaměřuje na vrstvy protokolu Wireless M-Bus, čímž poskytuje základy potřebné pro porozumění praktické části. Teoretickou část uzavírá přehled vyčítaných zařízení včetně popisu jejich datových jednotek. V praktické části je provedena implementace aplikace pro vyčítání dat z Wireless M-Bus senzorů a jejich následnou vizualizaci. Aplikace je schopna vyčítat i zařízení umožňující šifrovaný přenos.

## **KLÍČOVÁ SLOVA**

Bonega, EN 13757-4, Google Charts, IIoT, IQRF TR-27D-WMB, Kamstrup, Neuron, Python, RaspberryPi, UniPi, Weptech, Wireless M-Bus, ZPA

## **ABSTRACT**

Presented diploma thesis is focused on the implementation of Wireless M-Bus protocol to embedded device RaspberryPi with expansion board UniPi. The protocol is implemented in Python with Wireless M-Bus devices communicating via IQRF transceiver connected to the UART bus. The theoretical part is focused on an overview of embedded devices for the IoT, the possibility of their expansion. Further, the UniPi expansion board and Wireless M-Bus transceiver are detailed. First part of the thesis focuses on the Wireless M-bus layers, which provides a basic knowledge for understanding the practical part. The theoretical part concludes overview of captured devices including a description of their data units. In the practical part is the implementation of the sample application for receiving data from a Wireless M-Bus sensors. The application is able to read data from devices transmitting encrypted communication.

## **KEYWORDS**

Bonega, EN 13757-4, Google Charts, IIoT, IQRF TR-27D-WMB, Kamstrup, Neuron, Python, RaspberryPi, UniPi, Weptech, Wireless M-Bus, ZPA

KREJČÍ, Jan *Implementace komunikačních protokolů pro IoT s využitím rozšiřujícího modulu UniPi pro RaspberryPi*: diplomová práce. Brno: Vysoké učené technické v Brně, Fakulta elektrotechniky a komunikačních technologií, Ústav telekomunikací, 2017. 109 s. Vedoucí práce byl Ing. Pavel Mašek

## PROHLÁŠENÍ

Prohlašuji, že svou diplomovou práci na téma „Implementace komunikačních protokolů pro IoT s využitím rozšiřujícího modulu UniPi pro RaspberryPi“ jsem vypracoval(a) samostatně pod vedením vedoucího diplomové práce a s použitím odborné literatury a dalších informačních zdrojů, které jsou všechny citovány v práci a uvedeny v seznamu literatury na konci práce.

Jako autor(ka) uvedené diplomové práce dále prohlašuji, že v souvislosti s vytvořením této diplomové práce jsem neporušil(a) autorská práva třetích osob, zejména jsem nezasáhl(a) nedovoleným způsobem do cizích autorských práv osobnostních a/nebo majetkových a jsem si plně vědom(a) následků porušení ustanovení § 11 a následujících autorského zákona č. 121/2000 Sb., o právu autorském, o právech souvisejících s právem autorským a o změně některých zákonů (autorský zákon), ve znění pozdějších předpisů, včetně možných trestněprávních důsledků vyplývajících z ustanovení části druhé, hlavy VI. díl 4 Trestního zákoníku č. 40/2009 Sb.

Brno .....  
.....  
podpis autora(-ky)

## PODĚKOVÁNÍ

Rád bych poděkoval vedoucímu diplomové práce panu Ing. Pavlu Maškovi za odborné vedení, konzultace, trpělivost a podnětné návrhy k práci.

Brno .....  
.....  
podpis autora(-ky)



Faculty of Electrical Engineering  
and Communication  
Brno University of Technology  
Purkynova 118, CZ-61200 Brno  
Czech Republic  
<http://www.six.feec.vutbr.cz>

## PODĚKOVÁNÍ

Výzkum popsaný v této diplomové práci byl realizován v laboratořích podpořených z projektu SIX; registrační číslo CZ.1.05/2.1.00/03.0072, operační program Výzkum a vývoj pro inovace.

Brno .....

.....  
podpis autora(-ky)

# OBSAH

<b>Úvod</b>	<b>15</b>
<b>1 Internet věcí</b>	<b>16</b>
1.1 Spotřebitelský Internet věcí . . . . .	16
1.2 Průmyslový Internet věcí . . . . .	16
1.2.1 Průmysl 4.0 . . . . .	17
<b>2 Embedded zařízení pro IoT</b>	<b>18</b>
2.1 Arduino . . . . .	18
2.1.1 Arduino Duemilanove . . . . .	19
2.1.2 Arduino Uno . . . . .	19
2.1.3 Arduino Leonardo . . . . .	19
2.1.4 Arduino Mega . . . . .	20
2.1.5 Arduino Due . . . . .	20
2.1.6 Arduino Mini . . . . .	20
2.1.7 Arduino Micro . . . . .	20
2.1.8 Arduino Nano . . . . .	21
2.1.9 Arduino Fio . . . . .	21
2.1.10 Arduino MKR1000 . . . . .	21
2.1.11 Lilypad Arduino . . . . .	21
2.1.12 Arduino Yun . . . . .	22
2.2 Arduino klony . . . . .	22
2.2.1 Freeduino . . . . .	22
2.2.2 LABduino . . . . .	22
2.2.3 Arduelo Libero . . . . .	22
2.2.4 Bare Bones Board . . . . .	23
2.2.5 Freaduino . . . . .	23
2.2.6 Runtime . . . . .	23
2.2.7 Nanode . . . . .	23
2.2.8 Seeeduino . . . . .	23
2.2.9 Teensy . . . . .	24
2.2.10 Diavolino . . . . .	24
2.2.11 Boarduino . . . . .	24
2.3 RaspberryPi . . . . .	24
2.3.1 RaspberryPi . . . . .	25
2.3.2 RaspberryPi 2 . . . . .	26
2.3.3 RaspberryPi 3 . . . . .	26

2.3.4	RaspberryPi Zero . . . . .	26
2.4	RaspberryPi klony . . . . .	27
2.4.1	BananaPi . . . . .	27
2.4.2	OrangePi . . . . .	27
2.4.3	CubieBoard . . . . .	28
2.4.4	UpBoard . . . . .	29
2.4.5	PINE64 . . . . .	30
2.4.6	HardKernel Odroid . . . . .	31
2.4.7	BeagleBoard . . . . .	31
2.5	Intel . . . . .	32
2.5.1	Intel Galileo . . . . .	32
2.5.2	Intel Edison . . . . .	32
2.6	AMD Gizmo . . . . .	34
<b>3</b>	<b>Rozšiřující deska UniPi</b>	<b>35</b>
3.1	UniPi v1 . . . . .	36
3.2	UniPi v2 - Neuron . . . . .	37
3.3	Srovnání obou verzí . . . . .	41
3.4	Sběrnice na UniPi . . . . .	42
3.4.1	UART . . . . .	42
3.4.2	SPI . . . . .	43
3.4.3	RS-485 . . . . .	43
3.4.4	I2C . . . . .	43
3.4.5	1Wire . . . . .	44
3.4.6	GPIO . . . . .	44
3.5	Software pro UniPi . . . . .	45
<b>4</b>	<b>Komunikační modul Wireless M-Bus</b>	<b>46</b>
4.1	Obecný popis modulu TR-72D-WMB . . . . .	46
4.2	Komunikační módy . . . . .	47
4.3	Komunikační protokol . . . . .	48
<b>5</b>	<b>Wireless M-Bus protokol</b>	<b>50</b>
5.1	Princip komunikace . . . . .	50
5.2	Režimy přenosu . . . . .	51
5.3	Struktura zasílaných dat . . . . .	53
5.4	Popis jednotlivých vrstev . . . . .	54
5.4.1	Fyzická vrstva Wireless M-Bus . . . . .	54
5.4.2	Linková vrstva Wireless M-Bus . . . . .	55
5.4.3	Aplikační vrstva Wireless M-Bus . . . . .	59

5.5	Šifrování dat . . . . .	64
5.5.1	Šifrovací algoritmus DES . . . . .	64
5.5.2	Šifrovací algoritmus AES . . . . .	64
5.5.3	Inicializační vektor . . . . .	65
5.5.4	Šifrovací klíč . . . . .	66
5.5.5	Určení šifrovaných dat . . . . .	66
5.5.6	Princip dešifrování . . . . .	67
5.5.7	Kontrola rozšifrování dat . . . . .	67
<b>6</b>	<b>Wireless M-Bus zařízení</b>	<b>68</b>
6.1	Weptech OMST-868A . . . . .	68
6.2	Bonega . . . . .	71
6.3	Kamstrup . . . . .	73
6.4	ZPA . . . . .	76
<b>7</b>	<b>Návrh implementace</b>	<b>78</b>
7.1	Výběr OS . . . . .	78
7.2	Výběr programovacího jazyka . . . . .	79
7.3	Nastavení komunikačního modulu a čidla . . . . .	79
7.4	Zajištění dedikovaného běhu . . . . .	79
7.5	Zajištění podpory šifrování . . . . .	80
7.6	Zpracování dat . . . . .	80
7.6.1	Nešifrovaný přenos . . . . .	80
7.6.2	Šifrovaný přenos . . . . .	80
7.7	Zajištění uložení dat . . . . .	82
7.8	Zajištění vizualizace dat . . . . .	83
7.9	Struktura aplikace . . . . .	83
7.9.1	Start programu v rámci operačního systému . . . . .	83
7.9.2	Start programu z pohledu aplikace . . . . .	85
7.9.3	Základní kontrola a cyklus příjmu dat . . . . .	85
7.9.4	Dešifrování dat . . . . .	85
7.9.5	Parsování dat . . . . .	86
7.9.6	Uložení dat . . . . .	87
7.9.7	Ošetření výjimek . . . . .	87
7.10	Export dat . . . . .	88
7.11	Vizualizace dat . . . . .	88
7.12	Shrnutí realizace . . . . .	91
<b>8</b>	<b>Závěr</b>	<b>92</b>

<b>Literatura</b>	<b>93</b>
<b>Seznam symbolů, veličin a zkratek</b>	<b>98</b>
<b>Seznam příloh</b>	<b>103</b>
<b>A Přehled parametrů jednotlivých jednodeskových počítačů</b>	<b>104</b>
<b>B Ukázka zachycených dat</b>	<b>105</b>
<b>C Ukázka vizualizace dat</b>	<b>106</b>
<b>D Obsah přiloženého CD</b>	<b>109</b>

# SEZNAM OBRÁZKŮ

1.1	Schéma odvětví Průmyslu 4.0 . . . . .	17
2.1	Arduino Duemilanove, Uno a Leonardo . . . . .	19
2.2	Arduino Mega a Due . . . . .	20
2.3	Arduino Mini, Micro a Nano . . . . .	21
2.4	Arduino Fio a MKR1000 . . . . .	21
2.5	Lilypad Arduino a Arduino Yun . . . . .	22
2.6	Bare Bones Board a Freaduino . . . . .	23
2.7	Diavolino a Boarduino . . . . .	24
2.8	RaspberryPi prvních verzí . . . . .	26
2.9	RaspberryPi následujících verzí . . . . .	26
2.10	BananaPi BPI-M2 a OrangePi Plus2 . . . . .	28
2.11	CubieBoard1 a UpBoard1 . . . . .	30
2.12	PINE A64+ 2GB a HardKernel Odroid-C2 . . . . .	30
2.13	BeagleBone Black [34] . . . . .	32
2.14	Intel Galileo [35] . . . . .	33
2.15	Arduino board pro Intel Edison . . . . .	33
2.16	Intel breakout board . . . . .	33
2.17	AMD Gizmo . . . . .	34
3.1	UniPi v1 [42] . . . . .	36
3.2	Blokové schéma UniPi v1 . . . . .	37
3.3	UniPi rozšiřující deska . . . . .	38
3.4	Unipi Neuron [43] . . . . .	39
3.5	Detaily UNiPi desky . . . . .	40
3.6	Detaily vnitřního uspořádání UniPi Neuronu S103 . . . . .	40
3.7	Blokové schéma UniPi v2 . . . . .	41
3.8	UART rámec . . . . .	42
3.9	Zpětná kompatibilita GPIO konektoru . . . . .	44
4.1	Modul IQRF TR-72DA-WMB [46] . . . . .	46
4.2	Blokové schéma modulu TR-72D-WMB [46] . . . . .	47
4.3	Přehled typu modulu dle antény [46] . . . . .	47
4.4	Různé módy dle použité topologie [46] . . . . .	48
5.1	Princip kódování Manchester . . . . .	55
5.2	Princip algoritmu AES v módu CBC . . . . .	64
5.3	Obecné schéma dešifrování AES-128 CBC . . . . .	67
6.1	Čidlo Weptech OMST-868A [59] . . . . .	68
6.2	Sada Bonega [60] . . . . .	71
6.3	Kamstrup Multical 402 [61] . . . . .	73

6.4	ZPA ZE.310 [62]	76
7.1	Model zvolené SqLite 3 databáze	82
7.2	Vývojový diagram aplikace pro vyčítání dat	84
7.3	Snímek obrazovky vizualizační aplikace	90
7.4	Schéma výsledné realizace	91
C.1	Vizualizace měření elektroměrem ZPA (interval 24 hodin)	106
C.2	Vizualizace měření vodoměry Bonega (interval 24 hodin)	107
C.3	Vizualizace měření čidlem Weptech (interval 24 hodin)	108

# SEZNAM TABULEK

1.1	Porovnání průmyslového a spotřebitelského IoT [4, 5] . . . . .	16
3.1	Porovnání modelů UniPi NEURON dle I/O [43] . . . . .	39
3.2	Varianty modelů UniPi NEURON dle CPU a RAM [43] . . . . .	39
5.1	Popis standardu EN-13757 [48] . . . . .	50
5.2	Režimy přenosu WM-Bus protokolu [48] . . . . .	52
5.3	Formát datové jednotky [51] . . . . .	53
5.4	Formát datové jednotky protokolu Wireless M-Bus [51] . . . . .	53
5.5	Zkrácený formát datové jednotky [51] . . . . .	54
5.6	Formát datové jednotky po přijetí modulem IQRF . . . . .	54
5.7	Tabulka kódování 3 ze 6 [55] . . . . .	56
5.8	Identifikace typu zařízení . . . . .	57
5.9	Kódování CI-Pole . . . . .	58
5.10	Hodnoty Status pole . . . . .	59
5.11	Struktura dat aplikáční vrstvy . . . . .	60
5.12	Kódování DIF Pole . . . . .	60
5.13	Kódování rozšiřujícího bitu DIF a VIF pole . . . . .	60
5.14	Kódování funkčního pole DIF pole . . . . .	61
5.15	Kódování Data pole DIF pole . . . . .	61
5.16	Kódování DIFE Pole . . . . .	61
5.17	Kódování VIF Pole . . . . .	61
5.18	Kódování Data pole VIF pole . . . . .	62
5.19	Kódování data ve formátu G . . . . .	63
5.20	Kódování data a času ve formátu F . . . . .	63
5.21	Formát inicializačního vektoru . . . . .	65
5.22	Význam bitů pole ConfigurationWord . . . . .	66
6.1	Telegram ze zařízení Weptech 868A [59] . . . . .	69
6.2	Konfigurace intervalu zasílání pomocí DIP přepínače [59] . . . . .	70
6.3	Přehled nastavení čidla [59] . . . . .	71
6.4	Telegram z modulu Bonega [60] . . . . .	72
6.5	Telegram ze zařízení Kamstrup Multical 402 [61] . . . . .	75
6.6	Telegram ze zařízení ZPA ZE.302 [62] . . . . .	77
7.1	Rozklíčovaný zachycený paket . . . . .	81

# **SEZNAM UKÁZEK ZDROJOVÝCH KÓDŮ**

4.1	Komunikace s modulem přes sériový port . . . . .	49
5.1	Implementace vyčítání uložení MSB . . . . .	53
5.2	Implementace F a G formátu . . . . .	63
5.3	Sestavení inicializačního vektoru . . . . .	65
5.4	Implementace AES . . . . .	67
5.5	Ověření kontrolní sekvence AES . . . . .	67
7.1	Implementace AES dešifrování . . . . .	86
7.2	Ukázka parsování dat . . . . .	86
7.3	Ukázka ukládání dat . . . . .	87
7.4	Ukázka exportu dat . . . . .	88
7.5	Ukázka vizualizace dat . . . . .	88
7.6	Ukázka parametrizace vizualizovaných dat . . . . .	89

# ÚVOD

Fenoménem dneška je propojování Internetu věcí (IoT - Internet of Things), služeb (IoS - Internet of Services) a lidí (IoP - Internet of People) a s ním související vývoj komunikací stroj-stroj (M2M - Machine to Machine), člověk-stroj (H2M - Human to Machine) nebo člověk-člověk (H2H - Human to Human). Internet věcí, služeb a lidí se rozšiřuje závratným tempem a proniká tak do odvětví, ve kterých se rostoucím tempem využívají komunikační nízkovýkonové (embedded) zařízení a roste potřeba rozšíření těchto zařízení o nové komunikační protokoly a technologie. Vzniknou sítě založené na propojených zařízeních, které budou schopny samostatné výměny informací, vyvolání potřebných akcí v reakci na momentální podmínky a vzájemné nezávislé kontroly. Senzory, přístroje a IT systémy budou vzájemně propojeny a budou na sebe pomocí standardních komunikačních protokolů vzájemně reagovat a analyzovat data, aby mohly předvídat případné chyby či poruchy, konfigurovat samy sebe a v reálném čase se přizpůsobovat změněným podmínkám [1, 2].

Tato práce vychází z požadavku na implementaci Wireless M-Bus protokolu do produktu UniPi NEURON. K tomuto účelu bylo zvoleno nízkovýkonové (embedded) zařízení RaspberryPi a jeho rozšiřující modul UniPi. Pro M2M komunikaci byl zvolen protokol Wireless M-Bus, jelikož je jedním z nejrozšířenějších a navíc je založen na protokolu M-Bus, který je osvědčený a velmi rozšířený (měření a regulace topných systémů, plynu, odběru vody a elektrické energie). V teoretické části práce jsou popsány jednotlivé rodiny jednodeskových počítačů a jejich vlastnosti, popis rozšiřujících desek UniPi a samotného komunikačního modulu pro Wireless M-Bus a popis komunikačního protokolu Wireless M-Bus. Teoretickou část uzavírá přehled vyčítaných měřících zařízení protokolu Wireless M-Bus.

Praktická část se zaměřuje na implementaci Wireless M-Bus protokolu v zařízení RaspberryPi pomocí rozšiřujícího modulu UniPi a komunikačního modulu Wireless M-Bus. Tato implementace vyčítání dat ze vzdálených zařízení je realizována v jazyku Python a následně jsou získaná data vizualizována pomocí Google Chart API [3].

# 1 INTERNET VĚCÍ

Cílem Internetu věcí (IoT - Internet of Things) je propojení zařízení, systémů a služeb za účelem poskytnutí více dat, která mohou být převedena na informace a informace potom na znalosti, které mohou být následně aplikovány. Princip IoT je tedy sběr dat, ty jsou následně uložena a analyzována a poté dojde ke sdílení výsledků. V rámci IoT se vytvořily dva hlavní směry, průmyslový Internet věcí (iIoT - Industry IoT) a spotřebitelský Internet věcí (cIoT - Customer IoT) [4, 5]. Rozdíly obou směrů jsou shrnutы v Tab. 1.1.

## 1.1 Spotřebitelský Internet věcí

Spotřebitelský Internet věcí se zaměřuje na spotřebitelská zařízení, IT a telekomunikační zařízení a další. Jsou zde využívána zařízení zjednodušující každodenní život pomocí automatizace v domácnosti, chytrých zařízení nebo pomocí nositelné elektroniky. Hlavní výhodou je zvýšení uživatelského zážitku (QoE - Quality of Experience).

## 1.2 Průmyslový Internet věcí

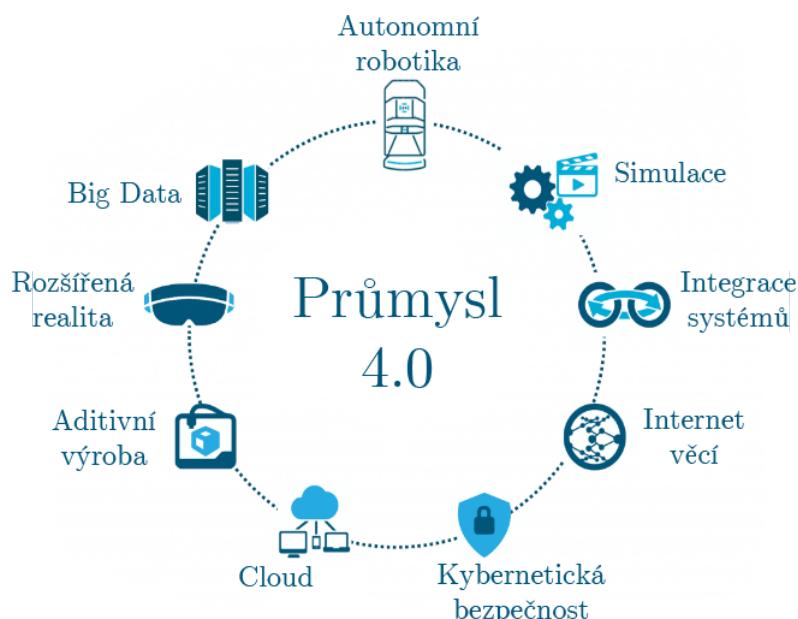
Průmyslový Internet věcí vychází z M2M (Machine to Machine) a rozšiřuje komunikaci o možnost uložení, analýzy a zobrazení dat. Jedná se o IoT zařízení a systémy, které jsou používány v průmyslových odvětvích, jako jsou průmyslová automatizace, energetický průmysl a zdravotnictví. Hlavním zaměřením je efektivnější využívání zdrojů, snížení provozních nákladů, zvýšení efektivity či bezpečnosti. V praxi může sloužit například pro zajištění bezpečnosti pracovníků či automatizaci údržby.

Tab. 1.1: Porovnání průmyslového a spotřebitelského IoT [4, 5]

	Spotřebitelský IoT	Průmyslový IoT
Zaměření	Spotřebitel.	Průmysl.
Zařízení	Chytré zařízení a nositelná elektronika.	Stroje, zařízení a průmyslová automatizace.
Důležitost	Nejedná se o životně důležité systémy.	Jedná se o životně důležité systémy.
Využití	Zvýšení uživatelského zážitku.	Lepší využívání zdrojů, snížení provozních nákladů, zvýšení efektivity či bezpečnosti.

### 1.2.1 Průmysl 4.0

Současný trend digitalizace a s ní související automatizace výroby je označován jako Průmysl 4.0. Koncept vychází z dokumentu, který byl představen na veletrhu v Hannoveru v roce 2013. Předpokládá se, že v horizontu následujících 10 až 15 let nastane příchod čtvrté průmyslové revoluce, která přinese radikální změnu ve srovnání s nynějším výrobním procesem. Podle této myšlenky vzniknou chytré továrny, které budou využívat kyberneticko-fyzikální systémy. Ty převezmou opakující se a jednoduché činnosti, které do té doby vykonávali lidé. Má zahrnovat kompletní (viz Obr. 1.1) digitalizaci, robotizaci a automatizaci většiny současných lidských činností pro zajištění větší rychlosti a efektivity výroby přesnějších, osobitějších, spolehlivějších a levnějších produktů, současně pro efektivnější využití materiálů a ekologičtější průmysl i lidský život [1].



Obr. 1.1: Schéma odvětví Průmyslu 4.0

Na průmyslové úrovni má jít o nahrazení manuální lidské práce robotizací, současně manuální zadávání výrobních dat a postupů má být nahrazeno automatickým elektronickým předáváním informací mezi jednotlivými výrobními komponentami a materiály. Významné změny mají i ve spojitosti s automatizovaným průmyslem nastat v oblasti domácností a běžného bydlení, kde mají být jednotlivé domácí systémy vzájemně elektronicky propojeny a jejich vzájemná koordinovaná spolupráce bude maximalizovat efektivitu a současně minimalizovat spotřebu médií.

V reflexi na tento trend v září 2015 vydalo Ministerstvo průmyslu a obchodu Národní iniciativu Průmysl 4.0 [1], podle které bude revoluce příležitostí pro růst a konkurenceschopnost českých firem a České republiky vůbec.

## 2 EMBEDDED ZAŘÍZENÍ PRO IOT

V současnosti existuje velké množství zařízení v roli výpočetní jednotky, využitelných pro chytrou domácnost či Internet věcí. Tato kapitola představí nejznámější z nich, popíše jejich možnosti, uvede možnosti připojení senzorů a zmíní jejich nedostatky.

Mezi nejznámější nízkovýkonové (embedded) zařízení patří open-source Arduino (Kap. 2.1), RaspberryPi (Kap. 2.3) a jejich klony (Kap. 2.2 a 2.4). Poté budou zmíněny desky předních firem výrobců procesorů Intel (Kap. 2.5) a AMD (Kap. 2.6) a v neposlední řadě budou představeny desky firmy CubieBoard (Kap. 2.4.3), HardKernel (Kap. 2.4.6) a další.

Z výše uvedených byly vybrány jen nízkovýkonová zařízení, využitelná pro chytrou domácnost či Internet věcí, s vyvedenými GPIO piny a dostatečnou dokumentací.

Jejich vlastnosti jsou přehledně shrnuty v tabulce přílohy A.

### 2.1 Arduino

Ardiuno je skupina několika jednodeskových počítačů založených na mikrokontrolerech. Nejedná se však o klasický stolní počítač IBM PC, ale o prototypovací desku, ke které se spíše jak ovládací a|zobrazovací periferie připojují senzory, moduly, serva a displeje. Projekt je od svého počátku šířen jako open-source, příručka jazyka a externí knihovny jsou pak šířeny pod licencí Creative Commons.

Výrobce těchto desek vytvořil vývojové prostředí shodné pro všechny produkty Ardiuno. To se nazývá Arduino IDE, je dostupné zdarma na webu výrobce a podporuje jazyk Wiring [6], což je upravená verze jazyka C. Prostředí zároveň obsahuje i Serial Monitor, který slouží k oboustranné sériové komunikaci mezi Arduinem a PC. Alternativou ještě může být prostředí Processing [7] využívající stejnojmenný jazyk, umožňující vytváření grafických multiplatformních aplikací.

Na deskách bývá několik diod, resetovací tlačítko, různé přídavné sběrnice, konektory pro ICSP (In Circuit Serial Programming) programování, napájecí konektor, oscilátor a obvod zprostředkovávající komunikaci po USB.

Arduino podporuje připojení rozšiřujících karet. Ty se u Arduina nazývají Shieldy, mají převážně stejný tvar jako deska Arduina a připojují se pomocí dlouhých pinů. Zabírají celou plochu, ale většina z nich dále zpřístupňuje GPIO (General Purpose Input/Output) piny, lze je tedy skládat na sebe. Stejně jako Arduino desek existuje i celá řada shieldů. Samozřejmě lze k Arduinu připojit i samotné moduly nebo senzory, přímým připojením na dané piny. Je však třeba dbát na to, že Arduino pracuje s 5 V logikou, zatímco například RaspberryPi pracuje s 3,3 V logikou.

### 2.1.1 Arduino Duemilanove

Arduino Duemilanove je vývojová jednoprocesorová deska s mikroprocesorem AT-Mega168 od firmy Atmel, tedy platformě Atmel AVR. Parametry zařízení jsou: ATmega168 s 16 MHz krystalem, 16 KB flash, 1 KB SRAM (Static Random Access Memory), 512B EEPROM (Electrically Erasable Programmable Read-Only Memory). Konektivita: 14 digitálních vstupně/výstupních pinů, z toho 6 z nich může být využito i PWM (Pulse Width Modulation), vstupních analogových pinů (10 bit A/D převodník, 0-5 V), I2C (Inter-Integrated Circuit) sběrnici, UART (Universal Asynchronous Receiver/Transmitter) sběrnici, ICSP rozhraní, USB (Universal Serial Bus) rozhraní [8].

### 2.1.2 Arduino Uno

Arduino Uno je v současnosti asi nejpoužívanější typ desky. Arduino Uno je vývojová jednoprocesorová deska s mikroprocesorem ATMega328. Od roku 2011 je nástupcem Arduina Duemilanove. Změny oproti předchůdci jsou pouze v použitém mikrokontroléru, došlo k zdvojnásobení velikosti paměti na 32 KB flash, 2 KB SRAM, 1 KB EEPROM [9].

### 2.1.3 Arduino Leonardo

Arduino Leonardo vzhledem navazuje na Arduino Uno, liší se pouze v použitém čipu ATmega32u4 [10] a využitím SMD (Surface Mount Device) součástek.



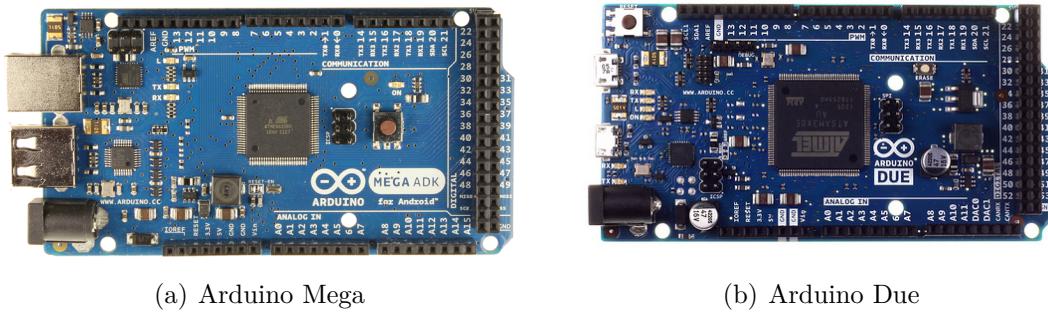
Obr. 2.1: Arduino Duemilanove, Uno a Leonardo

## 2.1.4 Arduino Mega

Arduino Mega je deska pro náročnější projekty. Oproti klasickému Arduinu má Arduino Mega rychlejší procesor (16 MHz) a také více vstupních a výstupních pinů. K dispozici je 54 digitálních pinů, 14 PWM výstupů, 16 analogových vstupů a 4 hardwareové sériové porty. Dále má 256 KB flash paměti, 8 KB RAM paměti a 4 KB EEPROM paměti [11].

## 2.1.5 Arduino Due

Arduino Due je nástupcem Arduino Mega a je to první karta Arduino, na níž je umístěn 32-bitový řadič (32-bitový ARM procesor Atmel SAM3X8E). Vysoká taktovací rychlosť 84 MHz ve spojení s celkem 54 I/O piny umožňuje realizaci značně rozsáhlých projektů. K 54 pinům mimo jiné patří 12 PWM výstupů a 12 analogových vstupů, 4 UARTy, 2 I2C a dvojitý digitálně-analogový měnič. Vlastní USB Host poskytuje kartě vedle standardů jako JTAG (Joint Test Action Group), SPI (Serial Peripheral Interface) a Micro USB širší možnosti konektivity [12].



(a) Arduino Mega

(b) Arduino Due

Obr. 2.2: Arduino Mega a Due

## 2.1.6 Arduino Mini

Arduino Mini je nejmenší oficiální verze Arduina, navržená pro úsporu místa. Daní za malé rozměry je však absence USB portu. K programování je tedy nutné použít externí USB2Serial převodník. Jeho výkon však nijak nezaostává za většími deskami. Běží na procesoru ATmega328 s taktem 16 MHz. Pro své malé rozměry je vhodný k použití například v chytrých vypínačích, či dálkových ovladačích [13].

## 2.1.7 Arduino Micro

Arduino Micro je jedna z desek, která má čip obsahující předprogramovaný převodník ATmega32u4 [14].

## 2.1.8 Arduino Nano

Arduino Nano navíc obsahuje ještě USB port a převodník [15].



(a) Arduino Mini

(b) Arduino Micro

(c) Arduino Nano

Obr. 2.3: Arduino Mini, Micro a Nano

## 2.1.9 Arduino Fio

Arduino Fio je přizpůsobená k připojení různých bezdrátových modulů (například ZigBee nebo XBee moduly). Základem je procesor ATmega328P s frekvencí 8 MHz. Napětí je zde kvůli kompatibilitě s moduly sníženo oproti většině ostatních desek z 5 V na 3,3 V [16].

## 2.1.10 Arduino MKR1000

Arduino MKR1000 je postavené na čipu ATSAMW25 od Atmelu, který v sobě spojuje ARMové jádro SAMD21 Cortex-M, Wi-Fi čip a šifrovací a autentizační čip ECC508. Tento čip nabízí ECDH (Diffie-Hellman s využitím eliptických křivek) a ECDSA (Elliptic Curve Digital Signature Algorithm). Dále pak generátor náhodných čísel, unikátní 72bitové sériové číslo nebo SHA-256 s volitelným HMAC.



(a) Arduino Fio

(b) Arduino MKR1000

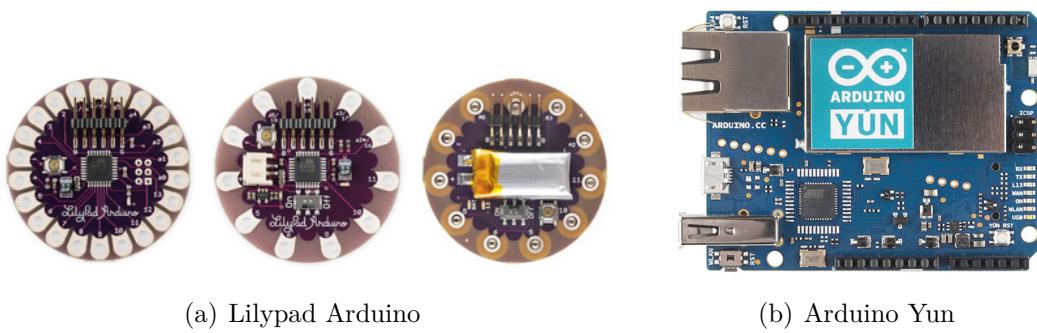
Obr. 2.4: Arduino Fio a MKR1000

## 2.1.11 Lilypad Arduino

Lilypad Arduino je postaveno na ATmega168V (energeticky úsporná verze ATmega168) nebo ATmega328V. Je určeno pro wearables projekty, zejména pro implementaci do textilií, kdy jsou spoje vytvořeny pomocí vodivých nití. Není však pratielná. Existuje více variant této desky [17].

### 2.1.12 Arduino Yun

Arduino Yun je deska založená na ATmega32u4 (architektura ARM) a Atheros AR9331 (architektura x86), a umožňuje běh odlehčeného linuxu Linino. Obsahuje softwarový můstek zajišťující komunikaci obou čipů. Procesor Atheros podporuje linuxové distribuce založené na OpenWrt s názvem OpenWrt-Yun. Deska má vestavěný Ethernet a WiFi modul, USB-A port, slot pro MicroSD kartu. Dále disponuje 20 digitálními I/O piny, z toho 7 mohou být použito jako výstupy PWM a 12 jako analogové vstupy [19].



(a) Lilypad Arduino

(b) Arduino Yun

Obr. 2.5: Lilypad Arduino a Arduino Yun

## 2.2 Arduino klony

Jelikož je projekt Arduino open-source, vzniklo množství klonů od dalších firem i jednotlivců. Klony jsou s původním Arduinem kompatibilní, ve většině případů konfigurací odpovídají některému z Arduino modelu, většinou Arduino UNO. Kdy, které nemají shodné rozložení pinů neumožňují připojení Arduino shieldů. V této podkapitole je uveden krátký přehled těch nejznámějších. Rozsáhlý přehled kompatibilních klonů lze nalézt na oficiálních stránkách Arduina [20].

### 2.2.1 Freeduino

Freeduino je klon Arduina, vycházející z Arduino Duemilanove.

### 2.2.2 LABduino

LABduino je český klon Arduina vytvořený z otevřené elektronické stavebnice MLAB.

### 2.2.3 Arduelo Libero

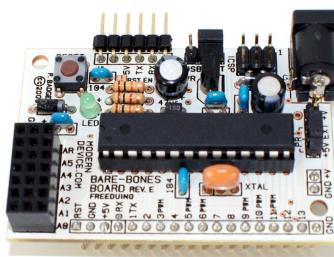
Arduelo Libero je mírně vylepšený český free klon Arduino Duemilanove.

## 2.2.4 Bare Bones Board

Bare Bones Board je kompatibilní deska, tvarově nepřipomínající žádný Arduino produkt. Kvůli rozložení pinů nepodporuje shieldy. Vyráběná a prodávaná jako kit firmou Modern Device Company.

## 2.2.5 Freaduino

Freaduino je kompatibilní deska, tvarově shodná s Arduino UNO, vyráběná a prodávaná firmou ElecFreak jako kit The Freaduino Uno. Podporuje 3,3 V logiku a napájení. Má piny na připojení modulů (XBee). Napájecí piny zvládají zátěž až 2 A.



(a) Bare Bones Board



(b) Freaduino

Obr. 2.6: Bare Bones Board a Freaduino

## 2.2.6 Runtime

Runtime je kompatibilní deska, tvarově nepřipomínající žádný Arduino produkt. Kvůli rozložení pinů nepodporující shieldy. Vyráběná a prodávaná jako kit firmou NKC Electronics.

## 2.2.7 Nanode

Nanode je kompatibilní deska, tvarově nepřipomínající žádný Arduino produkt. Tvarově připomíná Arduino UNO, rozložení pinů je kompatibilní.

## 2.2.8 Seeeduino

Seeeduino je kompatibilní deska, vzhledem připomínající Arduino UNO, parametricky shodná s Arduino Mega.

### 2.2.9 Teensy

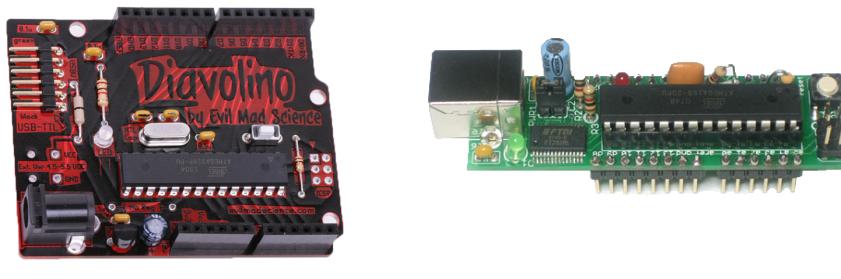
Teensy je kompletní vývojový mikrokontrolérový systém na velmi malé desce bez osazených pinů, který je schopen realizovat mnoho typů projektů. Softwarově je kompatibilní s Arduinem, programuje se však pomocí doplňku do Arduino IDE nebo pomocí WinAVR [21].

### 2.2.10 Diavolino

Diavolino je free klon Arduina, vzhledově i parametricky podobný Arduino UNO, bez vyvedených konektorů. Vyráběná a prodávaná jako kit firmou Evil Mad Scientist.

### 2.2.11 Boarduino

Boarduino je levnější klon Arduina Diecimila s piny pro zapojení rovnou do nepájivého pole.



(a) Diavolino

(b) Boarduino

Obr. 2.7: Diavolino a Boarduino

## 2.3 RaspberryPi

RaspberryPi reprezentuje jednodeskový počítač o velikosti zhruba platební karty. Byl vyvinut v roce 2012 s cílem podpořit výuku informatiky a seznámit studenty s řízením různých zařízení přes počítač [22].

Primárním operačním systémem je Linux, k dispozici je několik jeho distribucí, případně lze použít Windows 10 IoT Core. Na rozdíl do Arduina obsahuje RaspberryPi plnohodnotný operační systém, ARM mikrokontrolér, USB pro připojení myši a klávesnice, Ethernet konektor pro připojení sítě, grafický výstup HDMI (High-Definition Multimedia Interface) a kompozitní video, DSI (Display Serial Interface) pro připojení displeje, CSI (Camera Serial Interface) pro připojení kamery a čtečku paměťových karet, tedy působí spíše jako menší počítač, než vývojová platforma.

Všechny další rozšiřující sběrnice (UART, I2C, SPI, PWM, digitální vstup a výstup, analogový vstup) jsou vyvedeny do 26 nebo 40 pinového GPIO konektoru. Na rozdíl od Arduina je možné RaspberryPi pomocí GPIO kontaktů použít nejen k ovládání různých zařízení, ale i k samotnému vývoji příslušných aplikací. Lze ho také použít jako multimediální přehrávač videa nebo hudby nebo i jen pro přístup k Internetu.

RaspberryPi stejně jako Arduino podporuje připojení rozšiřujících karet:

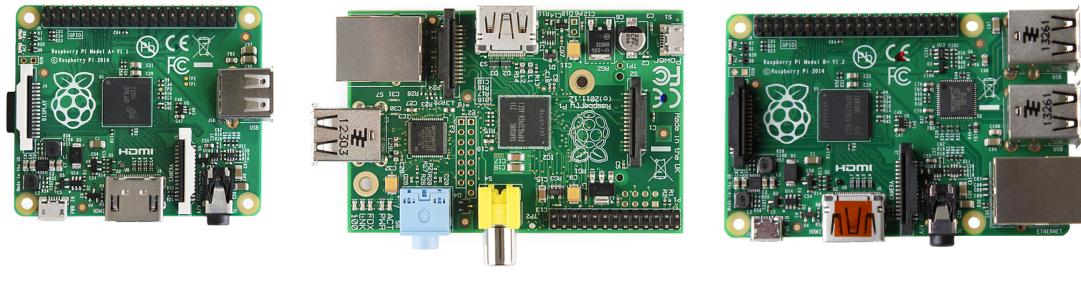
- **Pi T-Cobbler** je pasivní elektronický přípravek, který se k RaspberryPi připojuje pomocí 40 žilového plochého kabelu a slouží k vyvedení pinů do vývojové desky breadboard. Zde na konektorové desce jsou již jednotlivé piny popsány.
- **Gertboard** je rozšiřující deska autora Gerta Van Loo, který rozšiřuje I/O možnosti RaspberryPi. K ní se připojuje pomocí 40 žilového plochého kabelu a rozšiřuje možnosti o 8/10/12-bitový dvoukanálový D/A převodník, 10-bitový dvoukanálový A/D převodník, obvody pro řízení motoru, předprogramovaný Atmel AVR ATmega 328P, 6 výstupů s otevřeným kolektorem a dalších 12 IO pinů [23].
- **UniPi** je rozšiřující deska která rozšiřuje I/O možnosti RaspberryPi. K ní se připojuje pomocí 26 žilového plochého kabelu a dle typu připojeného UniPi zařízení poskytuje I/O funkce navíc. Rozšiřujícími moduly UniPi se bude blíže zabývat následující kapitola (Kap. 3).
- **RaspberryPi to Arduino Shield** je rozšiřující deska, která umožňuje propojení RaspberryPi a vybraných modelů Arduino.

Samozřejmě lze k Arduinu připojit i samotné moduly nebo senzory, přímým připojením na dané piny GPIO konektoru. Je však třeba dbát na to, že RaspberryPi pracuje s 3,3 V logikou, zatímco například Arduino pracuje s 5 V logikou. Popis GPIO konektoru včetně možností připojení je součástí Kap. 3.4.6.

### 2.3.1 RaspberryPi

Původní model RaspberryPi byl zveřejněn v únoru roku 2012. Obsahuje jednojádrový procesor o frekvenci 700 MHz. U této verze existovaly tři modely [24]:

- **Model A+** je odlehčená levná verze modelu B. Nemá žádný paměťový slot. Disponuje 256 MB RAM. Neobsahuje USB port. Má 40 GPIO pinů.
- **Model B** byl původní RaspberryPi. Má slot na SD kartu. Disponuje 512 MB RAM. Obsahuje 1 USB port. Má 26 GPIO pinů. Má samostatný výstup kompozitního videa.
- **Model B+** obsahuje slot na MicroSD kartu. Disponuje 512 MB RAM. Obsahuje 2 USB porty. Má 40 GPIO pinů.



(a) Model A+

(b) Model B

(c) Model B+

Obr. 2.8: RaspberryPi prvních verzí

### 2.3.2 RaspberryPi 2

RaspberryPi 2 je pokračováním RaspberryPi, které přináší zejména vyšší výkon. Díky čtyřjádrovému procesoru BCM2836 o taktu 900 MHz by měl být 3-6× rychlejší než jeho předchůdce. Tento model disponuje 1 GB paměti a má 4 USB porty [25].

### 2.3.3 RaspberryPi 3

RaspberryPi 3, dostupný od roku 2016 je vybaven čtyřjádrovým 64bitovým procesorem ARM Cortex-A53 o taktu 1,2 GHz. Oproti předchozímu modelu přináší integraci WiFi a Bluetooth modulů přímo na desce a měl by být dvakrát rychlejší [26].

### 2.3.4 RaspberryPi Zero

RaspberryPi Zero je nejúspornější varianta RaspberryPi, ideální pro použití v IoT. Vychází z modelu A+, ve srovnání s ním nabízí procesor s frekvencí 1 GHz a 512 MB paměti. Má přibližně poloviční velikost, nemá však vyvedené piny GPIO konektoru, USB konektory má ve verzi micro a HDMI ve verzi mini [27].



(a) RaspberryPi 2

(b) RaspberryPi 3

(c) RaspberryPi Zero

Obr. 2.9: RaspberryPi následujících verzí

## 2.4 RaspberryPi klony

Vzrůstající popularita RaspberryPi dala stejně jak u Arduina vzniknout celé řadě klonů. Tyto klony odvozují ze základního sestavení RaspberryPi a určitým způsobem ho rozříšují. Jelikož označení „RaspberryPi“ je registrovanou ochrannou známkou, mají podobně navžené počítače odvozené názvy, jako BananaPi a OrangePi. Zmiňné klony patří k nejznámějším a každý z nich již existuje v několika verzích, v této podkapitole budou představeny ty nejznámější s uvedením jejich hlavních odchylek od RaspberryPi.

### 2.4.1 BananaPi

Původní BananaPi, ze kterého vychází řada dalších modelů, je malý jednodeskový počítač, který se na první pohled podobá RaspberryPi. Obsahuje dvoujádrový procesor a 512 MB RAM. Na rozdíl od RaspberryPi obsahuje BananaPi také SATA řadič, mikrofon, který je připájen přímo na desce, gigabitový Ethernet, USB 2.0 OTG (On The Go), IR (Infrared Radiation) přijímač, tlačítko reset a power. Počítač podporuje SATA disky až do velikosti 2 TB. GPIO konektor je vždy kompatibilní s některou verzí RaspberryPi. Za výrobou všech počítačů BananaPi stojí čínská firma SinoVoip CO., Limited [28].

**BananaPi BPI-M2** je klon RaspberryPi 2, obsahuje také čtyřjádrový procesor běžící na 1 GHz, má již integrovanou WiFi (Wireless Fidelity), ale neobsahuje SATA (Serial Advanced Technology Attachment) port.

**BananaPi BPI-M3** obsahuje osmijádrový procesor 1,8 GHz s 2 GB RAM, dále zahrnuje WiFi b/g/n a integrované Bluetooth 4. Obsahuje SATA port.

**BananaPi BPI-M64** obsahuje oproti modelu M3 čtyřjádrový 64 bitový SoC procesor Allwinner A64.

### 2.4.2 OrangePi

OrangePi je alternativa pro RaspberryPi vznikající v posledních dvou letech. Všechny modely jsou založeny na architektuře ARM Cortex-A7 s SoC Allwinner H3 s čtyřjádrovým CPU, výjimkou jsou OrangePi a OrangePi Mini, které mají SoC Allwinner A20 s dvojádrovým CPU. Grafickým čipem je u všech modelů ARM Mali-400 MP2. Všechny modely podporují HDMI CEC [29].

**OrangePi** je základní model z rodiny OrangePi, obsahuje čtyřjádrový procesor Allwinner A20 na 1 GHz a 1 GB RAM. Oproti RaspberryPi má navíc pouze mikrofon, IR port, USB OTG, ale nemá DSI rozhraní.

**OrangePi Plus** má procesory běžící na 1,6 GHz, 1 GB RAM a 8 GB eMMC Flash. Oproti RaspberryPi má gigabitový Ethernet, integrovaný mikrofon, USB-OTG konektor, integrovaný WiFi modul, IR přijímač. Obsahuje SATA port, který je připojený přes USB převodník.

**OrangePi Plus2** oproti předchozí verzi došlo k navýšení pamětí na 2 GB RAM a 16 GB eMMC (embedded MultiMedia Card) Flash a doplnění CSI (Camera Serial Interface) konektoru.

**OrangePi One** vznikla jako reakce na odlehčenou verzi RaspberryPi Zero. Jedná se o čtyřjádrový procesor na frekvenci 1,2 GHz postavený na čipu ARM Cortex-A7 s grafickým čipem Mali400 MP2. Operační paměť je 512 MB. K dispozici je pouze 10/100 Mbps Ethernet a jeden port USB 2.0.



(a) BananaPi BPI-M2

(b) OrangePi Plus2

Obr. 2.10: BananaPi BPI-M2 a OrangePi Plus2

### 2.4.3 CubieBoard

CubieBoard je alternativou k RaspberryPi z roku 2012. Ačkoliv jsou vzhledově i parametricky velmi podobné, není Cubieboard s RaspberryPi kompatibilní. Jsou postaveny na AllWinner A10 SoC čipu. Výrobce poskytuje vlastní sadu modulů a rozšiřujících desek. Cubieboardy poskytují pinové rozhraní, obsahující základní sběrnice (I2C, SPI, UART) ale i rozšiřující jako LVDS (Low-Voltage Differential Signaling). Desky obsahují navíc SATA konektor [30].

**CubieBoard 1** je výkonná nízkopříkonová deska s ARM A8 o taktu 1 GHz s 1 GB RAM, 4 GB NAND flash a Mali400 GPU. Obsahuje LAN port a dvojici USB portů. Deska má 96 pinů, které zahrnují sběrnice GPIO, I2C, UART, LVDS (Low Resolution Analog to Digital Converter), PWM, SPI, CSI, VGA a jiné. Dále obsahuje 100Mbps Ethernet a dva USB HOST porty, mini USB OTG, čtečku micro SD, HDMI, IR, line in, line out a SATA port.

**CubieBoard 2** představuje nástupce CubieBoardu1, je s ním zpětně kompatibilní a od předchozí verze se liší pouze dvoujádrovým provedením CPU a GPU.

**CubieBoard 3** oproti předchozím verzím přinaší vylepšení jako 2 GB RAM, 8 GB NAND flash, VGA konektor přímo na desce, gigabitový Ethernet, WiFi a Bluetooth integrované přímo na desce. Pinové rozhranní je zde redukováno na 54 pinů obsahující I2S (Inter-Integrated Sound), I2C, SPI, CVBS (Color Video Blanc Sync), UART, PWM a GPIO.

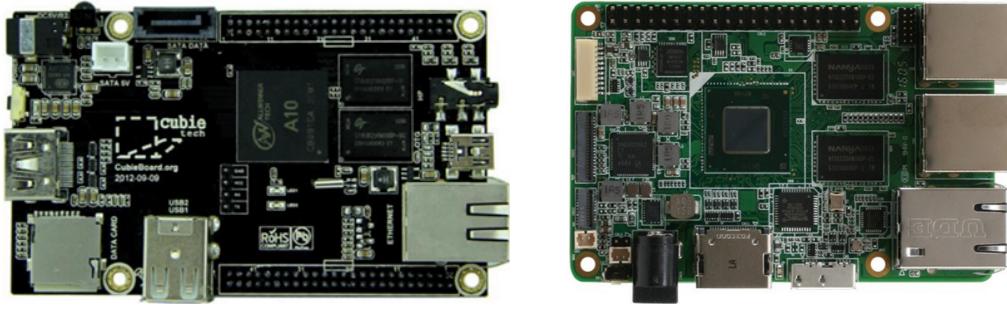
**CubieBoard 4** je nástupce CubieBoardu 3, je zpětně kompatibilní a oproti předchůdci přináší čtyřjádrový CPU ARM A15x a GPU PowerVR G6230. Dále má microUSB 3.0 OTG a audio konektory umístěné přímo na desce.

**CubieBoard 5** nabízí osmijádrový procesor Allwinner H8, který doplňuje 2 GB RAM. Navíc oproti předchozím verzím má kromě HDMI i DP (Display Port), přináší také konektor pro připojení externí baterie. Došlo k navýšení GPIO pinů na 70, které navíc přináší LRADC (Low Resolution Analog to Digital Converter) a PS2 (Personal System/2). SATA konektor pomocí speciální desky podporuje připojení dvou SATA disků s podporou RAIDu.

CubieBoardy již poskytují dostatečný výkon pro embeeded zařízení, přináší oproti RaspberryPi mnoho rozšiřujících sběrnic, avšak pro nedostatečnou podporu či zařazení v evropských zemí a velmi častou nedostupnost webu výrobce, včetně dostupnosti anglické dokumentace pro programování jednotlivých rozhraní, není moc vhodná pro IoT. Hodí se spíše pro aplikace jako multimediální centrum či nízkonákladový počítač.

#### 2.4.4 UpBoard

UpBoard představuje miniaturní jednodeskový počítač na platformě Intel s čtyřjádrovým procesorem Intel Atom. Vzhledově je velice podobný RaspberryPi 3. Tento počítač obsahuje čtyřjádrový procesor Intel Atom x5-Z8300 na frekvenci 1,84 GHz s TDP 2 W. Obsahuje 1 GB RAM a 16 GB flash eMMC (Embedded MultiMedia Card). 40 pinové rozhraní je totožné jako u RaspberryPi 2 s níž je částečně kompatibilní. Navíc obsahuje gigabitový Ethernet port, 5 USB 2.0 a jedno USB 3.0. Čip má hardwarovou podporu šifrování AES (Advanced Encryption Standard), je tedy vhodný pro IoT projekty s vyšším zabezpečením. Podporuje Android 5.0, Linux či Windows 10 IoT Core. Dokumentace pro programování GPIO v současnosti neexistuje, dokumentaci tvoří pouze popis GPIO konektoru [31].



(a) CubieBoard1

(b) UpBoard1

Obr. 2.11: CubieBoard1 a UpBoard1

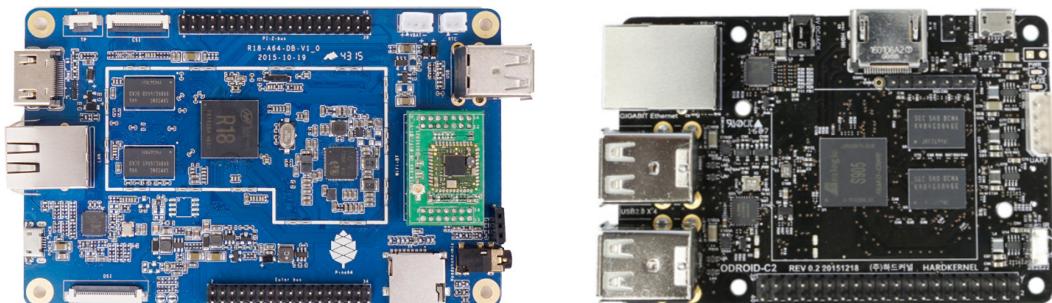
#### 2.4.5 PINE64

Pine64 je rodina tří jednodeskových počítačů společnosti PINE64. Tyto počítače byly navrženy tak, aby konkurovaly RaspberryPi ve výkonu a ceně. Všechny verze obsahují 64bitový čtyřjádrový procesor 1,152 GHz Cortex-A53 a liší se pouze velikostí operační paměti a použitelným operačním systémem. Oproti RaspberryPi obsahují gigabitový Ethernet, WiFi, Bluetooth a port pro připojení dotykového panelu. Mají GPIO konektor shodný s danou verzí Raspberry, jsou s ní tedy do jisté míry kompatibilní. Zvláštností těchto desek je Eulerova sběrnice, která navyšuje počty sběrnic SPI, UART, GPIO [32].

**PINE A64 512MB** má 512 MB paměti a podporuje pouze Arch Linux a Debian Linux.

**PINE A64+ 1GB** má 1 GB paměti a podporuje i Android, Remix OS, Ubuntu a Windows IoT.

**PINE A64+ 2GB** má oproti předchozí verzi 2 GB operační paměti.



(a) PINE A64+ 2GB

(b) HardKernel Odroid-C2

Obr. 2.12: PINE A64+ 2GB a HardKernel Odroid-C2

## 2.4.6 HardKernel Odroid

ODROID je řada jednodeskových počítačů od společnosti HardKernel. Název je odvozen z **Open Android**, ale podporovány jsou i linuxové distribuce. Desky disponují 40 pinovým GPIO kompatibilním s RaspberryPi, ale open-source již nejsou. Desky jsou postaveny na SoC platformě Samsung Exynos. Zvláštností desek je sériové rozhraní s 1,8 V [33].

**ODROID-C1** je reakcí na RaspberryPi 1. Nabízí čtyřjádrové SoC Cortex A5 s frekvencí 1,5 GHz a 1 GB RAM. Dále má gigabitový Ethernet a připojení flash úložiště typu eMMC.

**ODROID-C2** je reakcí na RaspberryPi 3. Obsahuje čtyřjádrový 64bitový procesor ARMv8 taktovaný na 2 GHz, 2 GB paměti a gigabitový Ethernet. Má podporu sběrnice I2S. Hlavní změnou je podpora HDMI 2.0 a schopnost přehrávat 4K video ve formátu H.265. Podporuje Ubuntu 16.04 nebo Android 5.1.

**ODROID-XU4** je výkonejší řada desek, obsahují čtyřjádrový procesor Samsung Exynos5 ARM Cortex-A15 na frekvenci 2 GHz a čtyřjádrový procesor Cortex-A7 Quad 1,3 GHz, bohužel vzhledem k výkonu je zde již aktivní chlazení. Deska disponuje grafickým čipem Mali-T628 MP6 a 2 GB RAM paměti.

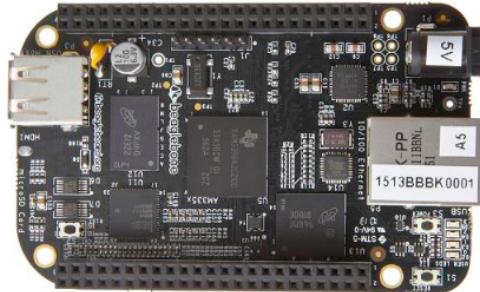
## 2.4.7 BeagleBoard

BeagleBoard je skupina jednodeskových počítačů produkovaných společností Texas Instruments, navržených na čipu Texas Instrument's OMAP3530 SoC, ten obsahuje ARM Cortex-A8 CPU, který může provozovat Linuxové distribuce, BSD nebo Android. Desky obsahují dva 46pinové GPIO konektory, oproti ostatním přináší podporu CAN (Controller Area Network) sběrnice. Výrobce poskytuje vlastní řadu kompatibilních rozšiřujících desek, nazýva je „capes“ a současně lze připojit až 4 takovéto desky. Výhodou desek je jejich nízká spotřeba, využívají maximálně 2 W elektrické energie a mohou být napájeny i ze samostatného napájení. Vzhledem k nízké spotřebě energie nejsou nutné žádné přídavné chladiče [34].

**BeagleBoard** obsahuje procesor Sitara ARM Cortex-A8 na frekvenci 720 MHz a disponuje dle revize 128 nebo 256 MB RAM. Obsahuje 256 MB NAND paměti.

**BeagleBone** obsahuje procesor Sitara ARM Cortex-A8 na frekvenci 720 MHz a disponuje 256 MB RAM.

**BeagleBoard-X15** je založen na šestiádrovém procesoru Sitara AM5728 s dvěma jádry ARM Cortex-A15 na frekvenci 1,5 GHz a dvěma jádry ARM Cortex-M4 na frekvenci 212 MHz a dvěma jádry TI C66x DSP na frekvenci 700 MHz. Disponuje 2 GB RAM. Použitý procesor přináší podporu HDMI 2.1, gigabitového Ethernetu a grafického dvoujádrového čipu SGX544 na frekvenci 532 MHz.



Obr. 2.13: BeagleBone Black [34]

**BeagleBone Black** má oproti předchůdci zvýšenou paměť na 512 MB, frekvenci procesoru na 1 GHz a 2 GB eMMC flash paměti.

## 2.5 Intel

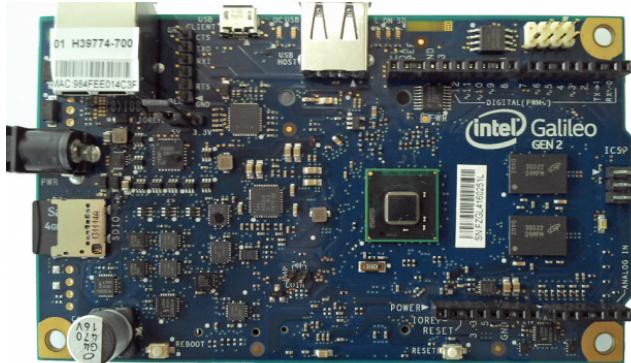
Společnosti Intel přináší dva jednodeskové počítače založené na platformě mikroprocesoru x86. Jsou navrženy jak pro vývojáře tak k výuce výpočetní techniky.

### 2.5.1 Intel Galileo

Intel Galileo je jednočipový počítač, vyvinutý společností Intel, postavený na architektuře x86. Obsahuje procesor Intel Quark x86 na frekvenci 400 MHz. Má 256 MB RAM. Byl navržen pro výuku výpočetní techniky. Jedná se o první zařízení od Intelu, které je hardwarově i softwarově kompatibilní s Arduinem. Lze k němu připojovat Arduino shieldy i moduly a využívat vývojové prostředí Arduina, včetně jeho knihoven. Tento počítač obsahuje 14 digitálních I/O pinů, z toho 6 z nich lze využít jako PWM výstupy. Dále obsahuje 6 analogových vstupů, UART sběrnici, I2C sběrnici, SPI sběrnici, Ethernet konektor, slot na MicroSD kartu. Dále obsahuje 2 USB konektory, jeden USB-host, druhý USB-klient. Druhá generace této desky pak přináší podporu PoE (Power over Ethernet) a další drobné změny [35, 36].

### 2.5.2 Intel Edison

Intel Edison je druhý jednočipový počítač architektury x86 vyvinutý společností Intel. Má velikost SD karty a je určený pro nositelnou elektroniku. Obsahuje dvoujádrový procesor Intel Quark x86 na frekvenci 400 MHz. Dále obsahuje 1 GB RAM a 4 GB flash paměti. Konektivita je zajištěna pomocí 70 pinového Hirose DF40 konektoru, který v sobě sdružuje veškerá dostupná rozhraní (USB, GPIO, SPI, I2C a PWM). Jsou k dispozici dvě rozšiřující desky [37]:



Obr. 2.14: Intel Galileo [35]

- Arduino board - Arduino board je plně kompatibilní s Arduinem, včetně podpory Arduino shieldů a modulů. Dále tato deska zpřístupňuje 20 digitálních I/O pinů, z toho 4 z nich lze využít jako PWM výstupy. Dále obsahuje 6 analogových vstupů, UART sběrnici, I2C sběrnici, SPI sběrnici. Dále obsahuje 2 USB konektory, jeden pro napájení, druhý připojený k UART sběrnici a slot na SD kartu.



Obr. 2.15: Arduino board pro Intel Edison

- Intel breakout board - Tato deska je díky svým malým rozměrům vhodná pro prototypování nositelné elektroniky či pro Internet věcí. Obsahuje pájiteľnou mřížku pro zpřístupnění všech dostupných rozhraní. Na desku jsou vyvedeny pouze dva USB konektory, jeden pro napájení a druhý připojený k UART sběrnici.



Obr. 2.16: Intel breakout board

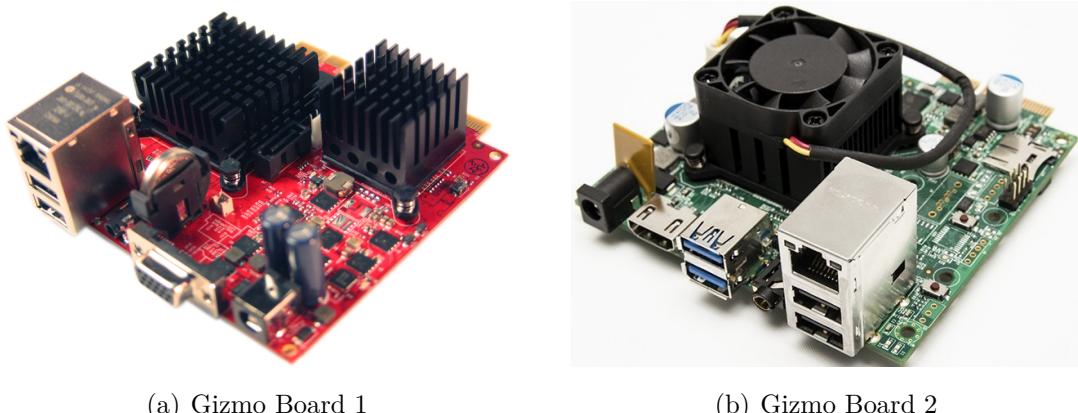
Desky Intel se hodí spíše pro větší typy projektů, kdy již vývojové prostředí Arduina nestačí a je potřeba využít plného potenciálu operačního systému.

## 2.6 AMD Gizmo

Gizmo Board a Gizmo Board 2 od firmy AMD jsou alternativou k počítačům RaspberryPi, nabízející však platformu IBM PC a 64bitovou architekturu. Umožňuje tedy běh klasických operačních systémů, včetně Windows.

**Gizmo Board 1** beží na dvoujádrovém APU G-T40E od firmy AMD na frekvenci 1GHz při příkonu 10 W. Součástí procesoru je grafický čip Radeon HD 6250. K dispozici je 1 GB RAM. Deska dále obsahuje dvojici USB, VGA, audio výstup, SATA a Ethernet konektor. Další sběrnice jako GPIO, SPI, I2C, UART a PWM jsou dostupné po připojení rozšiřující karty přes LowSpeed [38].

**Gizmo Board 2** je vybaven APU AMD GX210HA na frekvenci 1 GHz, s integrovaným GPU AMD Radeon HD 8210E s frekvencí 300 MHz. Příkon je 9 W. Tento model má také 1 GB RAM. Tato verze disponuje 4 USB, HDMI výstupem, MicroSD slotem a Ethernetovým portem. Mezi další rozhraní patří PCI Express (Peripheral Component Interconnect Express), GPIO, SPI, I2C, UART, DAC/ADC (Digital to Analog Converter/Analog to Digital Converter) nebo PWM [39].



(a) Gizmo Board 1

(b) Gizmo Board 2

Obr. 2.17: AMD Gizmo

Oba počítače již poskytují dostatečný výkon pro embedded zařízení, avšak druhá verze zařízení již využívá aktivní chlazení a je hlučnější. Obě zařízení jsou větších rozměrů a nemají dostatečnou dokumentaci k přístupu a programování jednotlivých rozhraní. Hodí se spíše pro aplikace jako multimedialní centrum či jednodušší počítač, než pro IoT nebo průmyslovou automatizaci. Komunita okolo AMD Gizmo prakticky neexistuje.

### 3 ROZŠIŘUJÍCÍ DESKA UNIPI

UniPi je česká firma, nyní dceřiná společnost Faster.cz, původně její oddělení měření a regulace, které se zaměřuje na inteligentní stavební řešení, domácí automatizaci a Internet věcí. Dále provozuje výzkum a vývoj rozšiřujících desek UniPi, včetně jejich softwarového vybavení [40].

UniPi je taktéž pojmenování pro přídavné rozšiřující desky pro RaspberryPi, se kterou je plně kompatibilní ve všech verzích. Je vybavena řadou komponent, jako jsou například digitální galvanicky oddělené vstupy s LED signalizací, 0 - 10 V analogové vstupy, 0 - 10 V analogové výstupy, spínací relé, jednokanálová 1Wire sběrnice, I2C sběrnice, UART sběrnice, SPI sběrnice a RS-485 sběrnice.

UniPi je název, odvozený od slov „RaspberryPi“ a „univerzální“, protože jednoduchost a univerzálnost jsou základní charakteristiky této desky. Deska původně vznikla pro potřeby řízení energetických hodnot vlastního datacentra Zelená Data [41], ale škála odvětví, kde je možné UniPi nasadit je rozsáhlá, pro představu výrobce uvádí několik příkladů [40]:

- Docházkové a přístupové systémy.
- Bezpečnostní systémy.
- Topné, chladící prvky i řízení.
- Větrání, rekuperace.
- Řídící systémy, které nejsou kompletní.
- Dohledové systémy.
- Ovládání světelných prvků.
- Datové vypínače.
- Řízení pivovarnických technologií.
- Zavlažovací systémy.
- Wellness systémy – vířivé vany, bazény, sauny.
- Solární systémy.

V současnosti existují dvě verze rozšiřující desky UniPi:

- UniPi (verze 1)<sup>1</sup>.
- UniPi Neuron (verze 2)<sup>2</sup>.

Desky se liší svými vstupně-výstupními možnostmi, rozměry a jsou dostupné v několika variantách.

---

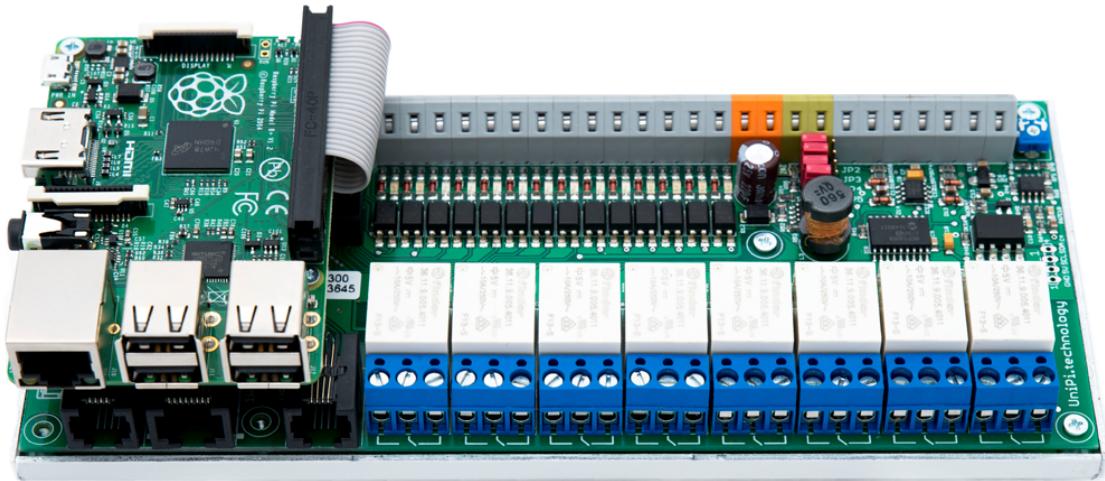
<sup>1</sup>Dostupné z: <http://unipi.technology/product/unipi/>

<sup>2</sup>Dostupné z: <http://unipi.technology/product/unipi-neuron-s103/>

### 3.1 UniPi v1

Deska UniPi je prezentována jako nejlevnější a nejjednodušší řešení pro inteligentní budovy a iIoT. Je navržena pro maximální kompatibilitu s embedded zařízením RaspberryPi. Zařízení bylo vyvinuto primárně jako rozhraní pro příjem vstupních signálů, jejich vyhodnocení a realizaci výstupní reakce na základě naprogramovaných algoritmů [42].

Disponuje (viz Obr. 3.1) osmi relé pro střídavý proud, čtrnácti digitálními vstupy, jedním jednokanálovým 1Wire rozhraním, dvěma 0 - 10 V analogovými vstupy a jedním 0 - 10 V analogovým výstupem. Zajímavou součástí desky je také modul reálného času. Druhý I2C port na RaspberryPi v sobě navíc ukrývá 5 V měnič napětí a ochranu ESD (ElectroStatic Discharge), umožňující tak připojení dalších zařízení. Pro jednoduché připojení jednotlivých sběrnic jsou na desce umístěny konektory.



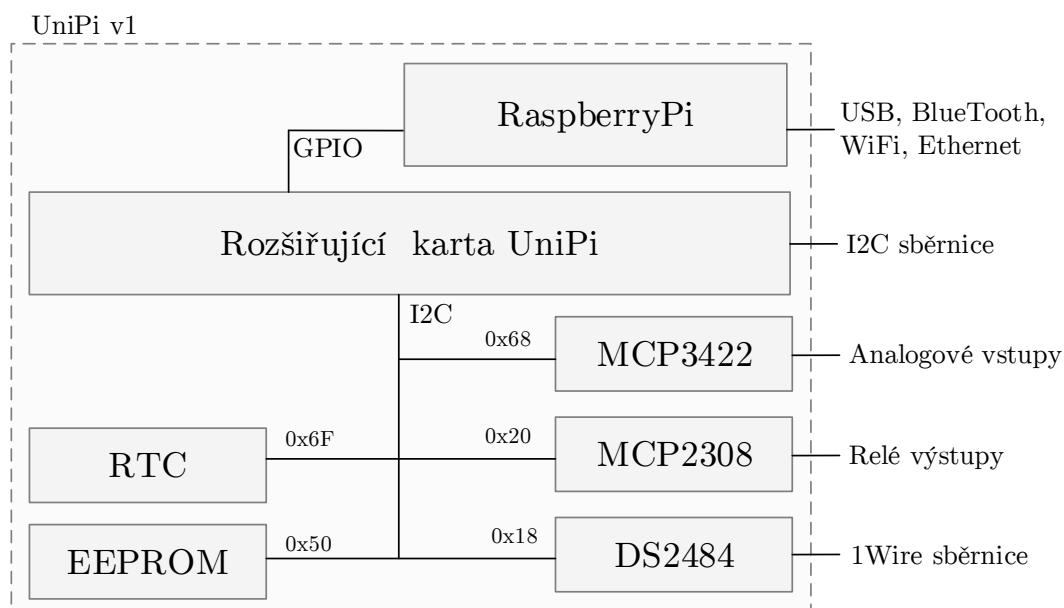
Obr. 3.1: UniPi v1 [42]

#### Popis desky

- 14 digitálních vstupů 5 – 24 V.
- 1Wire sběrnice pro měření teploty a vlhkosti.
- 8 přepínacích relé 250 V/5 A AC nebo 24 V/5 A DC.
- 1 Analogový výstup 0 – 10 V.
- 2 Analogové vstupy 0 – 10 V.
- Modul reálného času.
- I2C sběrnice.
- EEPROM paměť.
- UART sběrnice.
- Notifikační diody pro zobrazení stavu jednotlivých portů.

Velkou výhodou řídicí jednotky UniPi je zabudovaný čip pro obsluhu teplotních čidel na sběrnici 1Wire. Digitální teploměry mají svou adresu, není tedy nutné je jakkoliv kalibrovat či nastavovat, stačí zapojit.

S RaspberryPi je deska UniPi propojena 26 žilovým kabelem přes GPIO konektor. Jak bylo popsáno v kapitole 3.4.6 o konektoru GPIO, toto propojení je z důvodu kompatibility shodné pro všechny verze RaspberryPi. Vnitřní uspořádání desky je řešeno pomocí funkčních celků (znázorněno na Obr. 3.2), které jsou propojeny pomocí I2C sběrnice. Výstupy jednotlivých celků jsou poté vyvedeny na konektory desky.



Obr. 3.2: Blokové schéma UniPi v1

Napájení desky je řízeno jumperem JP1 a může být řešeno dvěma způsoby:

- Adaptérem 5 V/2 A do UniPi, s distribucí 5 V/750 mA do RaspberryPi.
- Samostatným napájením obou desek.

Pro účely testování a implementace byla zapůjčena deska UniPi s počítačem RaspberryPi 2. Vývoj této desky byl již ukončen a nahrazen druhou verzí, označovanou jako UniPi NEURON.

## 3.2 UniPi v2 - Neuron

UniPi Neuron představuje modulární PLC (Programmable Logic Controller) pro chytrou domácnost a inteligentní systémy budov, řízení a průmyslovou automatizaci. Díky modulární a kompaktní konstrukci nabízí jedinečnou variabilitu funkcí. UniPi Neuron je univerzální řídící jednotka. Neuron lze použít k řízení chytrého domu nebo

jako domácí server. Je vhodný pro monitorování, sběr a ukládání dat na vzdálený server, nebo jako výkonná a plně vybavená brána pro ostatní zařízení [43].



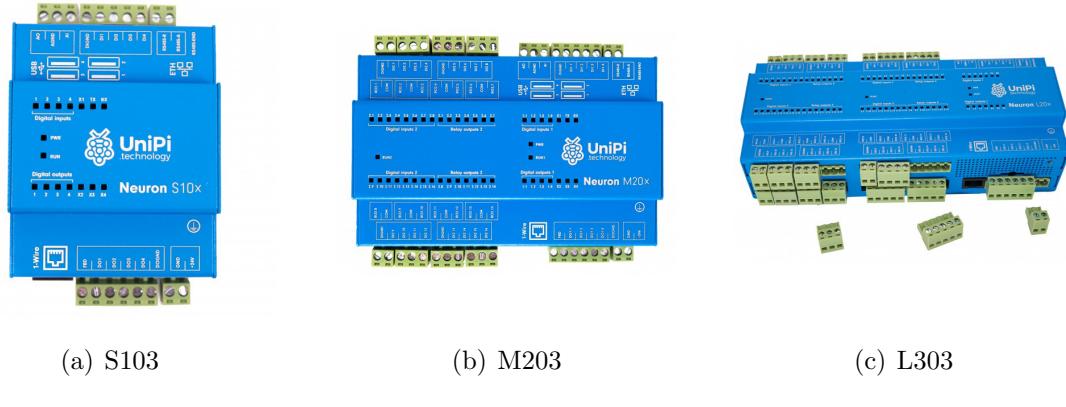
Obr. 3.3: UniPi rozšiřující deska

UniPi Neuron je na rozdíl od první verze, kdy se rozšiřující deska RaspberryPi distribuovala zvlášt, již hotové řešení, které se skládá z RaspberryPi, rozšiřující desky UniPi verze 2 (viz Obr. 3.3), propojovací desky pro komunikační moduly (viz Obr. 3.5(b)) a diodového panelu. To vše propojené a uzavřené v modré plechovém pouzdro s profilem ve tvaru jističe s možností montáže na DIN lištu. K dostání je tedy pouze jako hotový výrobek.

### Popis desky

- Digitalní vstup 4 - 24 V (počet závislý na konkrétním modelu).
- Tranzistorový výstup 50V/750 mA (počet závislý na konkrétním modelu).
- Analogový výstup 0 - 10 V.
- Analogový vstup 0 - 10 V.
- 1Wire sběrnice.
- RS-485 .
- Modul reálného času.
- Notifikační diody pro zobrazení stavu jednotlivých portů.

UniPi Neuron existuje v několika verzích (viz Obr. 3.4), rozlišených počtem digitálních vstupů a výstupů, parametry procesoru a velikosti paměti RAM. Do budoucna by měly být také k dostání verze s jedním konkrétním modulem (Wireless M-Bus, ZigBee, GPRS, LoRa, EnOcean, ...) uvnitř.



Obr. 3.4: Unipi Neuron [43]

Standardní modely NEURON mají proměnlivé množství digitálních vstupů a reléových výstupů. Jejich počet je uveden v Tab. 3.1.

Tab. 3.1: Porovnání modelů UniPi NEURON dle I/O [43]

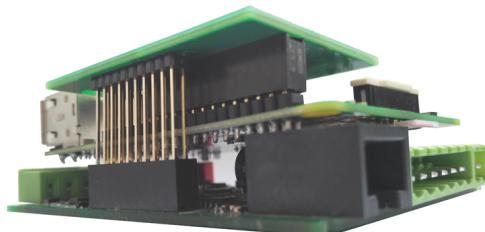
Model	Počet digitálních vstupů	Počet digitálních výstupů	Velikost na DIN liště
S10x	4	0	4 moduly
M10x	12	8	8 modulů
M20x	20	14	8 modulů
M30x	34	0	8 modulů
M40x	4	28	8 modulů
L20x	36	28	12 modulů
L30x	64	0	12 modulů
L40x	4	56	12 modulů

Písmeno x v Tab. 3.2 bývá nahrazeno číslem 1-3 dle osazeného typu RaspberryPi:

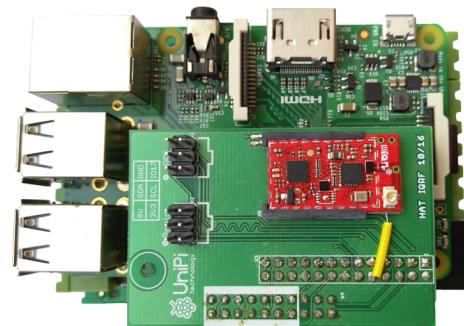
Tab. 3.2: Varianty modelů UniPi NEURON dle CPU a RAM [43]

x	Osazená deska	CPU	RAM	Další vlastnosti
<b>1</b>	RaspberryPi B+	700 MHz	512 MB	
<b>2</b>	RaspberryPi 2	4 x 900 MHz	1 GB	
<b>3</b>	RaspberryPi 3	4 x 1200 MHz	1 GB	BT 4.1, WiFi 802.11n

S RaspberryPi je deska UniPi propojena, obdobně jako u první verze, pomocí 26 pinové desky propoující GPIO port na RaspberryPi s konektorem na rozšiřující desce UniPi. Na samotné propoující desce (viz Obr. 3.5(a)) je vyvedena UART a I2C sběrnice.



(a) Propojení desek



(b) UniPi deska osazená WM-Bus modulem

Obr. 3.5: Detaily UNiPi desky

Na I2C sběrnici je dále připojen panel (viz Obr. 3.6(b)) se signalizačními diodami. UART sběrnice je zde připravena pro připojení dalších modulů. Tyto desky jsou k dostání v několika verzích, přizpůsobené konektorem pro konkrétní komunikační modul. Deska na obrázku 3.5(b) je osazena WM-Bus modulem.

Celá sestava desek je poté uložena v kovové krabičce s označením vstupů a výstupů (viz Obr. 3.6(a)).



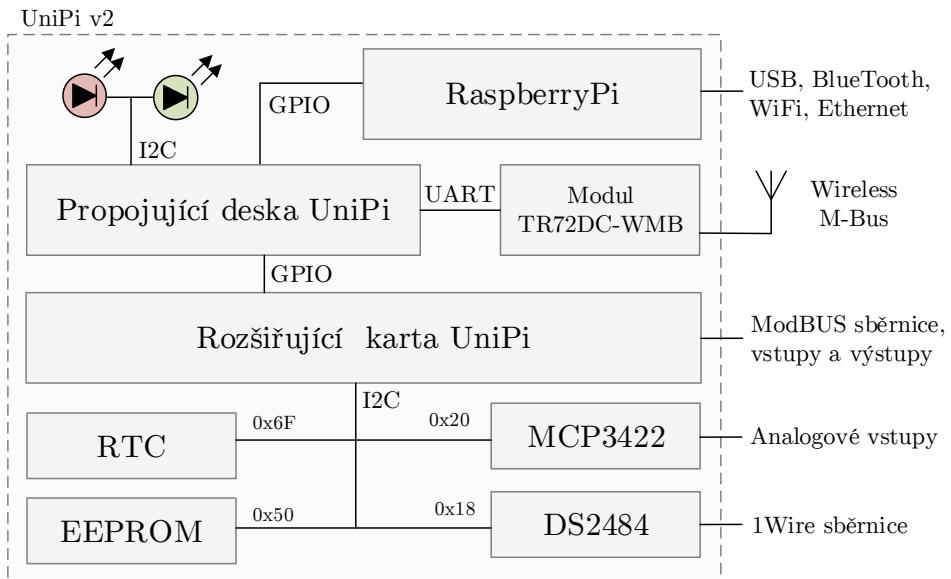
(a) Uložení v krabičce



(b) Připojení diodového panelu

Obr. 3.6: Detaily vnitřního uspořádání UniPi Neuronu S103

Vnitřní uspořádání desky je řešeno pomocí funkčních celků (viz Obr. 3.7), které jsou propojeny pomocí I2C sběrnice. Výstupy jednotlivých celků jsou poté vyvedeny na konektory desky.



Obr. 3.7: Blokové schéma UniPi v2

Napájení desky je řešeno pomocí 24 V/1,5 A adaptéra přímo na rozšiřující desku UniPi. Pro účely testování a implementace byla zapůjčena deska UniPi Neuron S103 vybavená počítačem RaspberryPi 3.

### 3.3 Srovnání obou verzí

Jak bylo popsáno v předchozím textu (Kap. 3.1 a 3.2), obě verze UniPi se liší svými parametry a využitím. I když vývoj UniPi byl nahrazen vývojem UniPi NEURONu, stále se najdou aplikace vhodné pouze pro původní desku:

- Deska UniPi má reléově spínané výstupy a lze pomocí ní spínat i silové výstupy do 250 V. Zatímco UniPi NEURON má spínané tranzistorové výstupy pouze do 50 V, pro spínání vyšších napětí je nutné připojit reléový modul.
- Deska UniPi má zpřístupněnou I2C a UART sběrnici, zatímco na UniPi Neuronu je I2C využita pouze pro adresování vnitřních bloků a UART sběrnice je alokována pro rozšiřující komunikační moduly.
- Software EVOK a software postavené na něm jsou v tomto okamžiku plně funkční pouze na desce první verze.

Na některé aplikace však již tato deska vhodná není a je lepší využít UniPi NEURON:

- I když UniPi první verze má sběrnici UART a teoretecky do ní lze připojit stejné rozšiřující komunikační moduly jako do UniPi Neuronu, součástí vývoje budou jen rozšiřující desky pro UniPi NEURON, jejichž nabídka má obsahovat spoustu dostupných rozšiřujících modulů a technologií.

- Vzhledem k rozsáhlé nabídce modelů UniPi NEURON lze zvolit řešení na míru, včetně další konektivity.
- UniPi NEURON disponuje sběrnici RS-485 s protokolem ModBUS.
- UniPi NEURON má na kontaktech vysouvací svorky a celý modul zabírá méně místa.

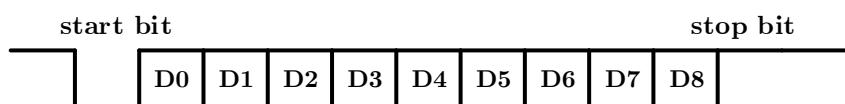
Vzhledem k tomu, že UniPi NEURON je v době vypracování práce jediná vývojem podporovaná verze, bude implementace WM-Bus protokolu provedena na této verzi desky. Avšak pouze s jednou hardwareovou modifikací a bez softwarových modifikací lze WM-Bus protokol implementovat i na UniPi první verze. Stačí pouze propojit příslušné piny IQRF modulu s piny modulárního konektoru UART sběrnice.

## 3.4 Sběrnice na UniPi

Jak je patrné z předchozích kapitol, jednodeskové počítače i rozšiřující moduly disponují množstvím komunikačních sběrnic. V této kapitole budou stručně představeny všechny dříve zmíněné a pozornost bude zaměřena na sběrnici UART, která bude sloužit pro komunikaci mezi RaspberryPi a WM-Bus modulem.

### 3.4.1 UART

UART je synchronní a asynchronní sériové rozhraní pro přenos dat mezi zařízeními v obou směrech. Používá se pro komunikaci mezi mikrokontroléry, počítači a dalšími zařízeními podporující tento standard. Využívá dvouvodičovou sběrnici, vysílá data na pinu označovaném obvykle jako TX, přijímá na pinu RX.



Obr. 3.8: UART rámec

Pro přenos se používají rámce, které mohou mít 5 až 9 bitů a jsou od sebe odděleny jedním start bitem a jedním nebo dvěma stop bity. Každý rámec může obsahovat ještě paritní bit pro kontrolu rámce.

Dále je možné nastavit rychlosť přenosu dat od 1 200 bps až do 250 kbps. Lze nastavit buď pro asynchronní režim, označovaný jako SCI (Serial Communications Interface), například pro RS-232 či RS-485, anebo pro synchronní režim, běžně označovaný jako SPI (Serial Peripherals Interface). Tato sběrnice je ve verzi 1 vyvedená do modulárního konektoru na desce, ve verzi 2 již není vyvedená na kontakty, ale

je součástí desky plošného spoje, na kterém se přímo nachází slot pro komunikační modul.

### 3.4.2 SPI

SPI je sériové periferní rozhraní pro komunikaci mezi řídícími mikroprocesory a ostatními integrovanými obvody. Jednotlivé obvody jsou propojeny čtyřmi vodiči:

- Datový výstup MOSI (Master Out, Slave In) obvodu Master je připojen na vstupy MOSI všech obvodů Slave.
- Datový vstup MISO (Master In, Slave Out) obvodu Master je propojen s výstupy MISO všech obvodů Slave.
- Výstup hodinového signálu SCK je připojen na vstupy SCK všech obvodů Slave.
- Každý obvod Slave má vstup SS (Slave Select) pro výběr obvodu.

Komunikace je zajištěna společnou sběrnicí typu master-slave. Adresace je realizována zvláštními vodiči, které při logických stavech aktivují příjem nebo vysílání zvoleného zařízení. Tato sběrnice se ani v jedné z desek UniPi nepoužívá ani není vyvedena ven.

### 3.4.3 RS-485

RS-485 se používá především v průmyslovém prostředí. Vyznačuje se dvouvodičovým propojením jednotek. Tyto vodiče se označují písmeny A a B. Přenos je poloduplexní, a proto se vyžaduje řízení přenosu dat. Pomocí dvouvodičové linky je možné připojit až 32 zařízení. Tato sběrnice není součástí první verze desky, v druhé verzi je vyvedena na kontakty.

### 3.4.4 I2C

I2C je interní datová sběrnice sloužící pro komunikaci a přenos dat mezi jednotlivými integrovanými obvody většinou v rámci jednoho zařízení. Sběrnice je duplexní a dvoudrátová. Na jednu sběrnici může být připojeno více obvodů, v základní sedmibitové verzi až 128 obvodů. Vodiče jsou označeny jako serial data (SDA) a serial clock (SCL). Sběrnice je typu master-slave. Master při přenosu generuje hodinový signál na vodiči SCL. Když jeden obvod vysílá, všechny ostatní poslouchají a pouze podle adresy určují, zda jsou data určena jim. Obvod, který chce vyslat/přijmout data musí nejprve definovat adresu čipu, s kterým chce komunikovat a zda půjde o příjem nebo vysílání - tedy o čtení nebo zápis. To určuje bit, který je součástí adresy.

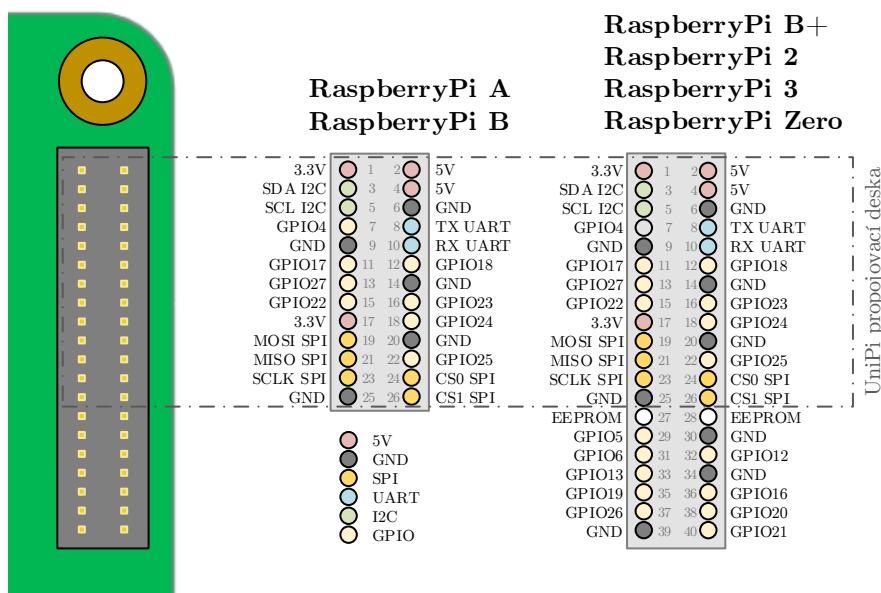
Tato sběrnice je součástí obou verzí desky, využívá se pro propojení vnitřních funkčních bloků (EEPROM, RTC modul, AD převodník, 1Wire master, ...), v první verzi je také vyvedena do modulárního konektoru na desce, v druhé verzi již ne.

### 3.4.5 1Wire

Sběrnice 1Wire, navržená firmou Dallas Semiconductor, umožňuje připojit několik zařízení k řídící jednotce prostřednictvím pouhých dvou vodičů: data a zem. Sběrnice má jeden řídící obvod (master) a jeden či více ovládaných zařízení (slave). Všechny obvody jsou zapojeny jednak na společnou zem, a jednak paralelně na společný datový vodič. Tato sběrnice je součástí obou verzí desky, slouží pro připojení externích čidel (nejčastěji teploměrů) a u obou verzí desky je vyvedena do modulárního konektoru.

### 3.4.6 GPIO

GPIO jsou piny, které lze programovat pomocí softwaru. Do těchto pinů lze posílat elektrický signál nebo jej z nich naopak přijímat. Na RaspberryPi 1 je takových vývodů celkem 26, na RaspberryPi 2 a RaspberryPi 3 je vývodů 40. GPIO vývodů je zde standardně 8, krom nich se zde nachází i dva piny pro UART, 2 pro I2C a 6 pro SPI, ty však jdou také přenastavit pro GPIO využití. Nelze opomenout ani dva výstupy s napětím (3,3 V a 5 V) a zem. Obrázek 3.9 demonstruje rozložení GPIO konektoru napříč verzemi RaspberryPi.



Obr. 3.9: Zpětná kompatibilita GPIO konektoru

Jak již bylo popsáno v Kap. 3.1, GPIO konektor není ve všech verzích RaspberryPi shodný. Model RaspberryPi B má 26 pinový konektor, zatímco verze B+, 2 a 3 mají konektor 40 pinový. Rozdíl je v tom, že u 40 pinového konektoru je prvních 26 pinů shodných a konektor je na zbývajících 14 pinech rozšířen o další vstupy a výstupy. Je tedy zpětně kompatibilní.

### 3.5 Software pro UniPi

Hlavní výhodou otevřené platformy RaspberryPi je možnost použít zákazníkem zvolený libovolný software. Neexistují omezení ze strany výrobce, proto si může každý svoje řešení postavit na míru.

Výrobce poskytuje vlastní software EVOKE, který se stará o komunikaci desky UniPi přes virtuální server či API (Application Programming Interface) s uživatelem. Většina dalších open-source programů využívá toto API pro svůj provoz. Výrobcem je také podporován software Mervis [47], který z UniPi dělá plnohodnotné PLC (Programmable Logic Controller). Dále je k dispozici několik open-source programů:

- EVOKE - oficiální Python API s websocket a REST podporou.
- PiDome - platforma pro domácí automatizaci.
- Pimmaic - platforma pro domácí automatizaci založená na node.js.
- Node-RED - platforma založená na node.js s integrací do společnosti IBM Cloud Bluemix.
- Wyliodrin - programování automatizace na bázi prohlížeče.
- FHEM.de - domácí automatizační projekt napsaný v jazyce Perl.
- JEEDOM - automatizační projekt napsaný v jazyce PHP.

A tři komerční:

- Mervis - profesionální domácí automatizační řešení s on-line SCADA.
- REX - profesionální PLC s podporou mnoha průmyslových protokolů.
- HomeSeer - odlehčená platforma pro automatizaci domácnosti.

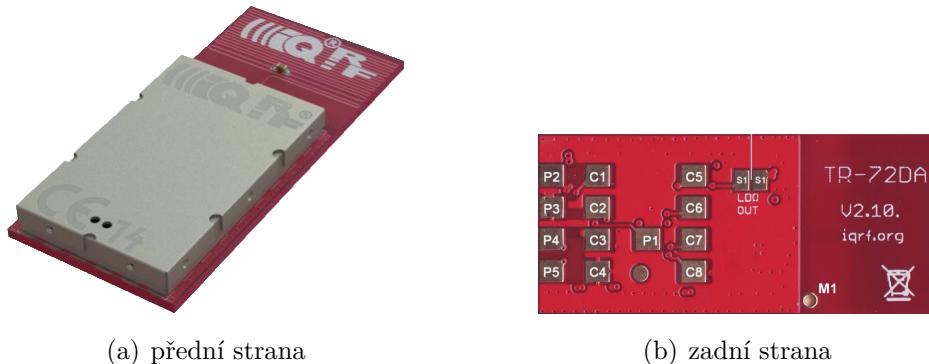
V době psaní této práce byl EVOKE k dispozici i pro druhou verzi desky, avšak bez podpory komunikačních modulů. **Implementace protokolu tedy bude prováděna jako samostatná aplikace s vlastní formou vizualizace naměřených dat.**

## 4 KOMUNIKAČNÍ MODUL WIRELESS M-BUS

Spolu se zařízením UniPi Neuron S103 byl zapůjčen i modul IQRF TR-72DC-WMB, který do budoucna bude součástí tohoto produktu a bude rozšiřovat konektivitu zařízení o protokol Wireless M-Bus.

### 4.1 Obecný popis modulu TR-72D-WMB

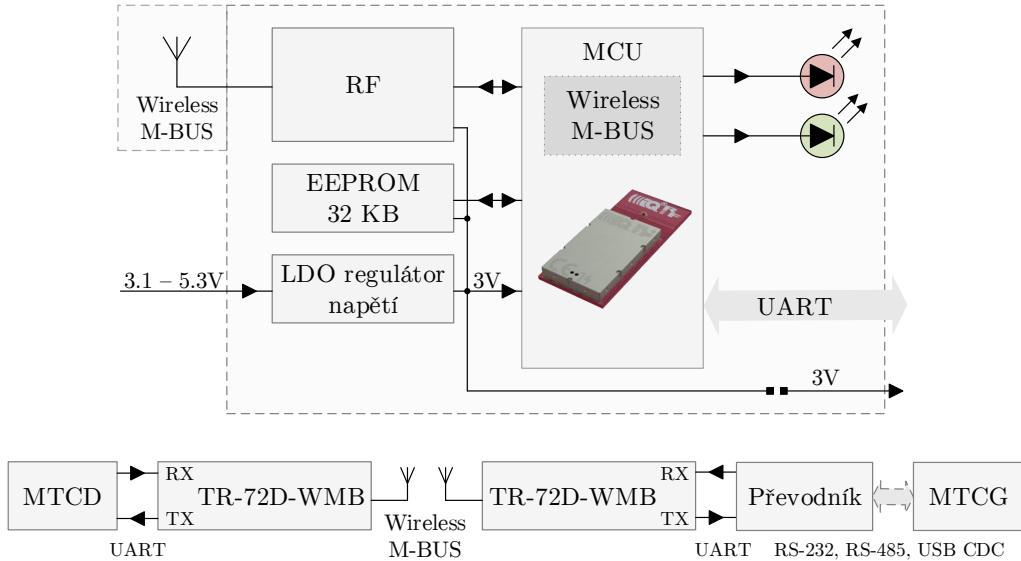
Modul IQRF TR-72DA-WMB (viz. Obr. 4.1) je bezdrátový komunikační modul velikosti SIM karty z výroby české firmy MICRORISC s.r.o.. Vychází z řady produktů technologie IQRF, s tím rozdílem, že místo IQRF softwaru má přímo implementovaný Wireless M-Bus protokol [46].



Obr. 4.1: Modul IQRF TR-72DA-WMB [46]

Na malém prostoru se nachází vše potřebné pro uskutečnění bezdrátového přenosu: mikrokontrolér, externí EEPROM, teplotní senzor, kontrolní LED, 6 pinů a anténa dle typu komunikačního modulu (Obr. 4.2).

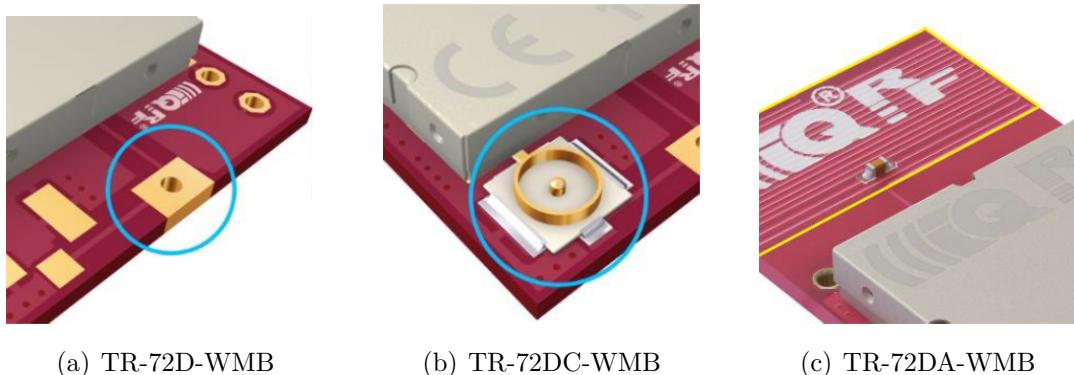
Modul podporuje módy přenosu S1, S2, T1 a T2. Napájecí napětí modulu je v rozsahu 3,1 až 5,3 V se spotřebou  $1 \mu\text{A}$  v režimu spánku a 8-22 mA ve vysílačním režimu, dle nastavení výstupního výkonu, jehož maximální hodnota je 12,5 W. V České republice je využíván pro přenos v bezlicenčním pásmu 868 MHz, případně 433 MHz nebo 169 MHz.



Obr. 4.2: Blokové schéma modulu TR-72D-WMB [46]

Modul je vyráběn ve třech verzích (viz Obr. 4.3) dle připojení antény:

- TR-72D-WMB má zdírku pro připájení antény.
- TR-72DC-WMB má vyveden koaxiální anténí konektor U.FL.
- TR-72DA-WMB má integrovanou anténu přímo na desce modulu. Dosah signálu toto typu je až 320 m v módu T a 365 m v módu S.



Obr. 4.3: Přehled typu modulu dle antény [46]

## 4.2 Komunikační módy

Modul může být v závislosti na použité topologii nastaven do jednoho ze tří provozních módů: měřič, koncentrátor, skener [46].

V módu měřiče může být modul přes UART sběrnici zapojen k mikrokontroléru, který zajistí zpracování dat od senzorů. Může tedy sloužit k sestavení vlastních měřicích zařízení postavených na protokolu Wireless M-Bus.

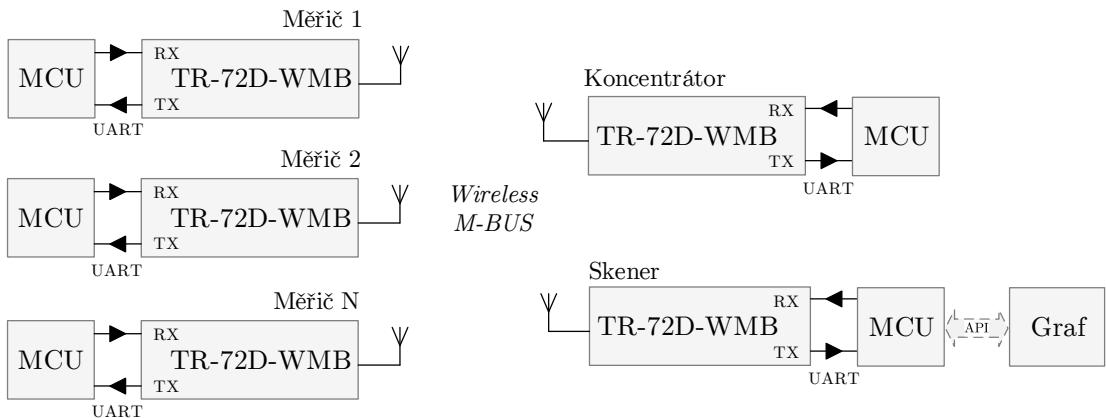
V módu koncentrátoru slouží modul jako komunikační zařízení pro sběr dat z meřičů. Aktuální firmware podporuje pouze obousměrnou komunikaci s měřiči v režimu S a T a je zatím ve fázi vývoje a do produkce nasazen jako experimentální. Z tohoto důvodu bude při implementaci samotné aplikace modul nasazen v režimu skeneru.

V módu skeneru modul zachytává veškerou dostupnou komunikaci daného módu přenosu. Díky vnitřní implementaci Wireless M-Bus protokolu je modul schopen zachytávat a dešifrovat šifrovanou komunikaci, je však nutné počítat s tím, že současný firmware není stavěný na vyžití modulu pro příjem šifrované komunikace v módu skeneru od více zařízení zároveň.

Modul totiž automaticky veškeré zachycené šifrované telegramy automaticky rozšifruje pomocí svého interního AES klíče. Jedná se však o klíč daného modulu, nikoliv vyčítaného zařízení. Rozšifrovaná data jsou tedy nepoužitelná. Jedná se v principu spíše o druhou iteraci zašifrování, než o dešifrování dat. Při vyčítání šifrovaných dat je tedy nutné postupovat složitěji a provést nejdříve zpětné zašifrování daných dat interním klíčem (tím dosáhneme stavu zašifrování jako před přijetím IQRF modulem) a až poté provést rozšifrování dle normy, již s klíčem zařízení, které vyslalo daný šifrovaný telegram.

Problematice rozšifrování paketu přijatého modulem IQRF se blíže věnuje Kap. 7.9.4.

Praktické využití jednotlivých módů zobrazuje Obr. 4.4.



Obr. 4.4: Různé módy dle použité topologie [46]

### 4.3 Komunikační protokol

S řídícím mikrokontrolérem modul komunikuje pomocí rozhraní UART, jehož parametry jsou 19200 Bd, 8 bitů, žádná parita a 1 stop bit.

Modul podporuje jednoduchý formát příkazů sloužící k nastavení konfiguračních parametrů modulu i k samotné komunikaci s modulem. Každý příkaz začíná znakem

>. Každá zpráva odpovědi začíná znakem <. Každému příkazu musí předcházet buďcí znak NULL (0x00) následovaný 2 ms pauzou a každý paket příkazů je ukončen znakem CR (0x0D).

Obecná struktura [46] paketu příkazu je >[CC] [RW] [DATA] [CR], kde CC je jednobajtový kód daného příkazu, RW je jednobajtový příznak zápisu (symbol dvojtečky) či čtení dat (symbol otazníku) dat, DATA jsou zapisovaná data, pokud se jedná o zápis a CR je znak ukončení řádku.

Obecná skruktura odpovědi je <[DATA] [CR], kde DATA obsahuje přenášená data či návratové kódy (OK pro správné dokončení příkazu, ERR1 pro chybu syntaxe a ERR2 pro neplatnou vstupní hodnotu). Některé bajty jsou kódovány v šestnáckové soustavě či využívají uložení BigEndian.

Například dotaz a odpověd pro aktuální AES klíč je:

>03?[CR]
<010203040506070809a0b0c0d0e0f [CR]

a pro příkaz případnou změnu AES klíče:

>03:112233445566778899aabbcdddeeff [CR]
>OK[CR]

Ukázku jednoduché komunikace s modulem v jazyce Python obsahuje Kód 4.1.

```

import serial
# Setup a serial port
ser = serial.Serial(
    port='/dev/ttyAMA0',
    baudrate=19200,
    parity=serial.PARITY_NONE,
    stopbits=serial.STOPBITS_ONE,
    bytesize=serial.EIGHTBITS,
    timeout=1
)
output("SCR", "Device is ready: " + str(ser.isOpen()))

# Set default AES key
ser.write("\x00\x00>03:" + AES_IQRF_DEFAULT + "\x0D")
y = ser.readline()
output("SCR", "Default AES key set: " + y[1:])

```

Kód 4.1: Komunikace s modulem přes sériový port

## 5 WIRELESS M-BUS PROTOKOL

Wireless M-Bus je v Evropě perspektivní otevřený standard pro automatické měření, který pracuje v sub-gigahertzovém bezlicenčním pásmu v okolí 868 MHz. Wireless M-Bus se primárně zaměřuje na použití v SRD (Short Range Device) zařízeních pro bezdrátovou komunikaci s měřiči energií, jako jsou: voda, plyn, teplo, elektřina, atd. Měřiče energií, vybavené bezdrátovým rozhraním Wireless M-Bus jsou schopny komunikovat jak se stacionárními, tak i s mobilními čtecími zařízeními. Předpokládá se, že rádiová část měřiče je napájena z baterie a je schopna provozu po dobu 10-15 let bez její výměny [59, 60]. Na čtecích zařízeních, ať už stacionárních nebo mobilních, není takový požadavek na dobu provozu na baterie a čtecí zařízení mohou být napájena i z externího zdroje.

Wireless M-Bus má svůj původ v rámci norem Meter-Bus. Wireless Meter Bus je bezdrátovou variantou drátového Meter-Bus. To je standard zaměřený na aplikace pro sběr dat měřiče plynu, elektřiny a vody. Sběrnice je specifikována v evropské normě EN 13757 [49]. Tato specifikace je rozdělena do pěti částí (viz Tab. 5.1), z nichž čtvrtá část (EN 13757-4) se zaměřuje na Wireless M-Bus.

Tab. 5.1: Popis standardu EN-13757 [48]

Standard	Podrobnosti
EN 13757-1	Část 1 standardu definuje výměnu dat, která podrobně popisuje základní komunikaci mezi vodoměry a centrálním sběračem dat. Poskytuje přehled komunikačního systému.
EN 13757-2	Tato část normy Meter Bus řeší fyzickou a spojovou vrstvu pro fyzický přenos dat pomocí kabelových spojů. Také popisuje protokol používaný pro přenos dat.
EN 13757-3	Část 3 se týká speciální aplikační vrstvy. Ta popisuje standardní aplikační protokol používaný k tomu, aby se zachovala kompatibilita výrobců, což umožňuje zařízení od několika různých dodavatelů působit v jednom systému.
EN 13757-4	Oddíl 4 popisuje bezdrátový systém. Jedná se o radiové odečet pro provoz v pásmu 868 MHz až 870 MHz. Tato část normy se zabývá fyzickou a linkovou vrstvou pro bezdrátová zařízení.
EN 13757-5	Tato část definuje adresy předávání. Zahrnuje celou řadu návrhů na předávání datových rámců jako prostředek komunikace mezi měřičem a koncentrátem.

### 5.1 Princip komunikace

Bezdrátová komunikace Wireless M-Bus fyzicky probíhá ve 12 kanálech v bezlicenčním vysílacím pásmu ISM (industrial, scientific and medical) okolo frekvence 868 MHz (2 kanály 868,3 a 868,95 MHz jsou využívány režimem S a T, 10 uživatelem volitelných kanálů 868,03 + n x 0,06 MHz v režimu R2), přičemž každý z výše

uvedených režimů vyžaduje různé požadavky. Těmi jsou například specifikovaný kanál, přesnost frekvence, toleranci přenosové rychlosti atd. Velmi dobrá je stabilita frekvence až 27 let (dle údaje výrobce). V případě použití čtvrtvlné antény (délky 8,2 cm) je na přímou viditelnost vysílacího a přijímacího modulu dosah 500 až 600 m.

Komunikace má hvězdicovitou strukturu, kdy několik měřících jednotek přenáší svá naměřená data jedné centrální jednotce, obvykle tvořené koncentrátem. Ten tedy obvykle slouží pro příjem a shromažďování dat z několika měřících míst a z dále uvedených důvodů nikdy neinicializuje (nezahajuje) vzájemnou komunikaci. Pracuje tedy jako server (Master), tedy stále naslouchá a čeká na navázání komunikace měřící jednotkou a jí inicializovaný přenos dat. Ta tedy pracuje jako klient (Slave). V případě nastavené obousměrné komunikace přechází měřič do přijímacího režimu pouze po krátký čas jím navázané komunikace. Pouze v tomto momentu může koncentrátor vyslat nějaké jednotce řídící data. Časování je rozdílné pro různé režimy a je přesně specifikováno ve standardu.

Adresování ve Wireless M-Bus sběrnici je převzato z klasické drátové verze M-BUSu. Zde však pouze měřiče mají přidělenou adresu a využívají ji jak při příjmu, tak při vysílání. Každý koncentrátor by měl obsahovat tabulkou adres, se kterými může komunikovat, resp. od kterých má přijímat data. Tato tabulka se obvykle vytváří automaticky během registrování nové jednotky do sítě. Samozřejmě je možné se obejít i bez ní, ale pak lze přijímat všechny snímače či měřiče v dosahu. Toho se dá využít jen v malých sítích.

## 5.2 Režimy přenosu

Nejdůležitější vlastností technologie WM-Bus je možnost bateriového napájení měřicích zařízení. V případě bezdrátové komunikace je výhodné například měřiče tepla nebo vodoměry napájet jen bateriově a tím eliminovat jakoukoliv nutnost pokládání kabelů. To ale znamená velmi omezenou spotřebu elektrické energie, aby baterie vydržely co nejdéle, alespoň několik let. V současné době v případě napájení modulu lze dosáhnout životnosti na jednu baterii až 12 let [59, 60]. Aby to však bylo možné, řízení přenosu dat musí co nejčastěji přecházet do nízkopříkonového stavu (sleep mode) a vysílat data jen v nutných případech v co nejkratších časových slotech. Proto také centrální zařízení (koncentrátor), který obvykle slouží pro příjem a shromažďování dat z několika měřících míst, nikdy nesmí inicializovat vzájemnou komunikaci.

Protokol podporuje několik režimů přenosu, lišících se dle požadavků na konkrétní aplikaci. Je definováno několik režimů označených jako S, T a R představující 3 různé různé přenosové rychlosti, které se dále dělí na režim 1 a 2, což značí

jednosměrný či obousměrný přenos dat. U některých zařízení mohou být doplněny o režimy N, C a F. Tyto režimy jsou shrnuty v Tab. 5.2.

Tab. 5.2: Režimy přenosu WM-Bus protokolu [48]

Mód	Mód přenosu	Směr	Frekvence	Kódování	Rychlosť
S	Stacionární	Jednosměrný, i obousměrný	868 MHz	Manchester	32,768 kbps
T	Častý vysílací	Jednosměrný, i obousměrný	868 MHz	Manchester a 3 z 6	100 kbps
R	Častý přijímací	Jednosměrný, i obousměrný	868 MHz	Manchester	4,8 kbps
N	Úzkopásmový	Jednosměrný, i obousměrný	169 MHz	NRZ	
C	Kompaktní	Jednosměrný, i obousměrný	868 MHz	Manchester	50 kbps
F	Častý vysílací i přijímací mód	Obousměrný	433 MHz	NRZ	

Mód S je určen pro jednosměrnou nebo obousměrnou komunikaci mezi pevnými nebo mobilními zařízeními. Centrální frekvence tohoto módu je 868,3 MHz s dobou provozu 0,02 % za hodinu. Přenosová rychlosť je pro tento mód 32,768 kbps. Pro operační mód S jsou definovány tři submódy: S1, S1-M a S2. Submód S1 lze použít pro jednosměrnou komunikaci nevyžadující potvrzení o přijetí rámce a je určen pro aplikace, kdy se vysílá několikrát za den ke statickému přijímači. Pro kódování používají všechny submódy módu S kódování Manchester. Submód S1-M je modifikací submódu S1 pro komunikaci mezi čidlem a koncentrátorem, zasílaný rámec obsahuje zkrácenou hlavičku. Submód S2-M podporuje oboustranou komunikaci v kontinuálních cyklech bez nutnosti probouzet zařízení.

V módu T měřič samostatně odesílá data, buď periodicky nebo aperiodicky (když jsou k dispozici). Pro přenos rámce z měřiče k dalším zařízením je použita přenosová rychlosť 100 kbps s kódováním 3 ze 6, zatímco komunikace v opačném směru má přenosovou rychlosť 32,768 kbps a kódování je použito Manchester. Submód T1 je definován jako jednosměrná komunikace, při které měřič nevyžaduje potvrzení od příjemce o přijatém rámci. Měřič odešle data a přepne se do úsporného režimu. Zatímco submód T2 je definován jako obousměrná komunikace. Měřič po odeslání rámce krátkou dobu vyčkává na potvrzení od příjemce. Pokud měřič neobdrží odpověď, přepne se do úsporného režimu. Pokud ve stanoveném čase příjemce odpoví, naváže se obousměrná komunikace mezi měřičem a koncentrátorem.

V módu R měřič samostatně neodesílá změřená data, ale vyčkává na výzvu od koncentrátoru. Měřič je v úsporném režimu a v pravidelných úsecích se periodicky

probouzí do režimu příjmu a očekává rámec. Když není přijat žádný validní rámec, měřič se přepne zpět do úsporného režimu. V opačném případě se naváže obousměrná komunikace mezi měřičem a koncentrátorem.

V režimech S, T a R je každý bajt vysílán s nejvíce důležitým bitem (MSB - Most Significant Bit) na prvním místě. Implementace MSB v jazyce Python je zobrazena v Kódu 5.1.

```
def MSB( bytes ) :
    new = ""
    size = len( bytes )
    while ( size >0 ):
        new = new + bytes [ size -2: size ]
        size=size-2
    return new
```

Kód 5.1: Implementace vyčítání uložení MSB

### 5.3 Struktura zasílaných dat

Komunikace probíhá následovně: nadřazené aplikace realizující aplikační vrstvu standardu M-Bus vyšlou svá data do RF modemu v podobě datové jednotky, která je zobrazena v Tab. 5.3:

1 Bajt	1 Bajt	n Bajtů
Length	CI	AppLayer

Tab. 5.3: Formát datové jednotky [51]

Komunikační modul pracující jako modem dle požadavků standardu Wireless M-Bus automaticky přidá (viz Tab. 5.4) následující pole:

- Řídicí pole.
- Označení výrobce dle [50].
- Unikátní komunikační adresy založené na parametrech uložených v paměti modulu.
- Případně se ještě na závěr přidá informace o síle přijímaného signálu RSSI (Received Signal Strength Indication).

1 Bajt	1 Bajt	2 Bajty	6 Bajtů	1 Bajt	n Bajtů	1 Bajt
Length	C	ManID	Address	CI	AppLayer	RSSI

Tab. 5.4: Formát datové jednotky protokolu Wireless M-Bus [51]

Takovýto paket se pak zašifruje (obvykle algoritmem AES-128) a přenáší se vzduchem. V případě, že se realizuje jen bezdrátové tunelování přenosu mezi dvěma Wireless M-Bus modemy, je povolen i režim bez zasílání adresy a jí přidružených informacích o měřící jednotce. Rámec se pak výrazně zjednoduší a jeho struktura je zobrazena v Tab. 5.5.

1 Bajt	1 Bajt	n Bajtů	1 Bajt
Length	CI	AppLayer	RSSI

Tab. 5.5: Zkrácený formát datové jednotky [51]

Obsah pole AppLayer je již dán aplikační vrstvou definovanou ve standardu M-Bus, které se používá jako mechanizmus komunikace z linkové vrstvy do vyšších protokolových vrstev, a je tedy shodný s obsahem pro klasický drátový M-Bus přenos. Data následující za CI polem jsou již závislá na aplikační vrstvě M-Bus. Komunikace mezi měřící jednotkou a RF modelem či mezi koncentrátorem a RF modelem obvykle probíhá prostřednictvím sériového přenosu UART, například s využitím RS-232, RS-485 či USB.

Při přenosu datové jednotky uvedené v Tab. 5.5 IQRF modulem dochází k jejímu rozšíření o položky uvedené v Tab. 5.6.

1 Bajt	1 Bajt	12 - n Bajtu	1 Bajt	1 Bajt	1 Bajt	1 Bajt
Length	Status	...	CRC	RSSI	CR	0A

Tab. 5.6: Formát datové jednotky po přijetí modulem IQRF

Poslední dva bajty datové jednotky IQRF jsou znaky ukončení řádku nižších komunikačních vrstev.

## 5.4 Popis jednotlivých vrstev

Norma EN 13757-4 specifikuje fyzickou a linkovou vrstvu. Na ně následně navazuje aplikační vrstva, která je shodná s původním M-Bus protokolem.

### 5.4.1 Fyzická vrstva Wireless M-Bus

Fyzická vrstva definuje jak mají být bity kódovány a vysílány, tedy radiofrekvenční charakteristiky a radiofrekvenční parametry. Fyzická vrstva je realizována hardwarem, případně v kombinaci s firmwarem daného hardware.

Wireless M-Bus dle normy ČSN EN 13757-4 [52] využívá tři pásmo pro tři různé módy komunikace: 868,3 MHz pro mód S, 868,95 MHz pro mód T a 868,33 MHz pro mód R2 jsou definovány tři různé operační módy komunikace. Všechny tři módy používají dvoustavovou frekvenční modulaci 2-FSK. Pro některé módy jsou některé

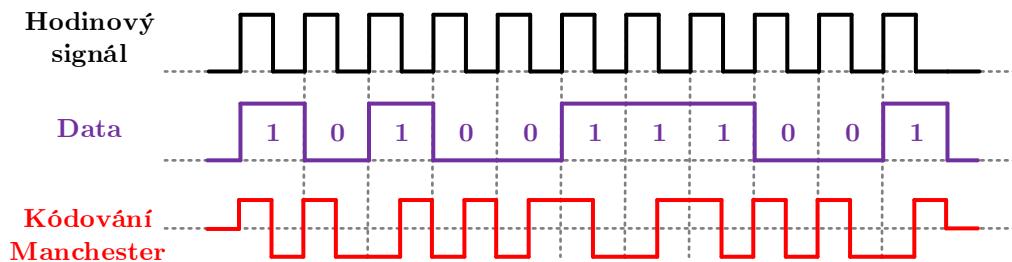
parametry fyzické vrstvy stejné, proto je fyzické zařízení schopné s nezměněným hardwarem komunikovat v různých operačních módech.

### Kódování používaná ve Wireless M-Bus

Wireless M-Bus definuje dvojí možné kódování:

- kódování Manchester,
- kódování 3 ze 6.

Kódování Manchester (viz Obr. 5.1) sloučuje datový a hodinový signál do jediného signálu. Toto kódování se krom bezdrátových přenosů používá i v sítích LAN, konkrétně v síti Ethernet. Výhodou kódu Manchester je konstantní střední hodnota takového signálu, která je 50 % z maximální hodnoty. Náběžné hrany ohraničují jeden bit dat a sestupné hrany určují kód Manchester. Logická jednička je reprezentována náběžnou hranou a logická nula hranou sestupnou.



Obr. 5.1: Princip kódování Manchester

Pokud nejsou vysílána žádná data, výstup kódování Manchester je hodinový signál. Nevýhodou použití Manchester kódování je to, že na přenos jednoho bitu informace je potřeba dvou hodinových taktů.

Princip kódování 3 ze 6 (viz Tab. 5.7) spočívá v tom, že každé 4 byty (nibble) jsou zakódovány jako 6ti bitová data, přičemž zakódované slovo obsahuje stejně množství nul a jedniček. Zároveň v kódu musí být alespoň dvě změny. Takto zakódovaná data jsou přenášená s nejvýznamnějším bitem jako prvním. Toto kódování by mělo být aplikováno při použití módu častého vysílání (módy T1 a T2) a při komunikaci měřiče s koncentrátorem. Koncentrátor může odpovědět měřiči zprávou kódovanou kódováním Manchester.

#### 5.4.2 Linková vrstva Wireless M-Bus

Linková vrstva poskytuje rozhraní mezi fyzickou a aplikační vrstvou. Její hlavní funkce jsou:

- Poskytování služeb převádějících data mezi fyzickou a aplikační vrstvou.
- Generování CRC pro odchozí zprávy.

Tab. 5.7: Tabulka kódování 3 ze 6 [55]

NRZ kód	Desítkově	3 ze 6	Desítkově	Počet změn v kódu
0	0	10110	22	4
1	1	1101	13	3
10	2	1110	14	2
11	3	1011	11	3
100	4	11100	28	2
101	5	11001	25	3
110	6	11010	26	4
111	7	10011	19	3
1000	8	101100	44	3
1001	9	100101	37	4
1010	10	100110	38	3
1011	11	100011	35	2
1100	12	110100	52	3
1101	13	110001	49	2
1110	14	110010	50	3
1111	15	101001	41	4

- Detekování CRC chyb v příchozích zprávách.
- Poskytování adresování fyzické vrstvy.
- Kontrola ACK u obousměrných přenosů.
- Vytváření rámců.
- Kontrola chyb rámců v příchozích zprávách.

Rámec linkové vrstvy se skládá z bloků dat. Každý blok dat obsahuje 16bitové CRC pole. První blok má pevnou délku 12 bajtů a obsahuje L, C, M a A pole.

### L-Pole

- Určuje velikost přenášených dat, ale bez samotného L-pole a kontrolního součtu.

### C-Pole

- Identifikuje typ rámce (SEND, CONFIRM, REQUEST, RESPONSE).
- Používá se pro zasílání základních příkazů.

## M-Pole

- Obsahuje identifikaci výrobce zařízení.
- Je kódováno jako třípísmenný kód, který se získává následovně:

$$\begin{aligned}\text{Manufacturer ID} = & [\text{ASCII}(Znak1) - 64] + 32 + 32 \\ & + [\text{ASCII}(Znak2) - 64] + 32 \\ & + [\text{ASCII}(Znak3) - 64]\end{aligned}$$

## A-Pole

- Obsahuje 6 bajtů určující adresu zařízení.
- U rámců SEND a REQUEST je zde adresa vysílajícího zařízení.
- U rámců CONFIRM a RESPONSE je zde adresa zařízení, které je paket určen.
- Je tvořen následovně:
  - 4 bajty (identifikační číslo) kódované jako 8 BCD znaků. Jedná se o unikátní identifikaci stanovenou výrobcem.
  - 2 bajty (verze zařízení) určující generaci daného zařízení ve výrobním procesu výrobce.
  - 2 bajty (typ zařízení), kódované dle Tab. 5.8.

Tab. 5.8: Identifikace typu zařízení

Hodnota	Bit 16	Bit 15	Bit 8	Bit 7	Médium
0	0	0	0	0	Ostatní
1	0	0	0	1	Olej
2	0	0	1	0	Elektřina
3	0	0	1	1	Benzín
4	0	1	0	0	Vytápění
5	0	1	0	1	Pára
6	0	1	1	0	Horká voda
7	0	1	1	1	Voda
8	1	0	0	0	Tepelné čerpadlo
9	1	0	0	1	Rezervováno
A	1	0	1	0	Benzín 2
B	1	0	1	1	Vytápění 2
C	1	1	0	0	Horká voda 2
D	1	1	0	1	Voda 2
E	1	1	1	0	Tepelné čerpadlo 2
F	1	1	1	1	Rezervováno

## CI-Pole

- Určuje typ přenášených dat.
- Nejčastější typy jsou uvedeny v Tab. 5.9.

Tab. 5.9: Kódování CI-Pole

Hodnota	Význam	Protokol
50h	Výběr aplikace zařízení	pouze M-Bus
51h	Požadavek na zařízení	
52h	Výběr zařízení	
5Ah	Požadavek na zařízení	(W)M-Bus
5Bh		M-Bus
60h		DLMS
61h		SML
64h	Synchonizace času zařízení	všechny OMS
65h		
6Ch		
6Dh		
6Eh		
6Fh		
70h		
71h	Alarm zařízení	pouze M-Bus
72h	Odpověď zařízení	
74h	Odpověď zařízení	všechny OMS
75h		
78h		
7Ah		
7Ch		
7Dh		
7Eh		
7Fh		

## CRC

- CRC obsahuje kontrolní součet pro kontrolu správnosti přenosu.
- Jako kontrolní polynom se dle specifikace používá  $x^{16} + x^{13} + x^{12} + x^{11} + x^{10} + x^8 + x^6 + x^5 + x^2 + 1$ .

## RSSI

- Received Signal Strength Indication.
- Určuje sílu signálu při přijetí paketu.
- Pro převod je využita lineární konverze:

$$\text{RSSI } [\text{dBm}] = \text{RSSI\_LEVEL}/2 - 130$$

### 5.4.3 Aplikační vrstva Wireless M-Bus

V souladu se specifikací OMS (Open Metering Standard) 3.0.1 [63], která vychází z normy EN 13757-4 [52] pro bezdrátový protokol WM-Bus, jsou některé položky aplikační vstvy shodné pro většinu zařízení protokolu WM-Bus.

#### Access Number

- Binárně kódované pořadí přístupu.
- Při každém odeslání paketu je jeho hodnota zvýšena o jedničku.
- Po dosažení hodnoty 254 se začíná odznova.

#### Status

- Obsahuje chyby vysílajícího zařízení.
- Může obsahovat i několik chyb zároveň.
- Definované chyby jsou uvedeny v Tab. 5.10.

Tab. 5.10: Hodnoty Status pole

Bit	Hex hodnota	Význam
0	00h	Žádná chyba
	01h	Aplikace zaneprázdněna
1	02h	Obecná chyba aplikace
	03h	Neočekávaný stav
2	04h	Vybitá baterie
3	08h	Trvalá chyba
4	10h	Dočasná chyba
5	20h	Specifický kód výrobce
6	40h	
7	80h	

Struktura zbytku aplikační vrstvy je dána opakováním určité sekvence (viz Tab. 5.11) bajtů, určující typ a hodnotu přenášených dat.

Tab. 5.11: Struktura dat aplikační vrstvy

Byte 1	Byte 2	Byte 3	Byte 4	Byte 5-n
Data Information Block (DIB)		Value Information Block (VIB)		Data Values
Data Information Field (DIF)	Data Information Field Extension (DIFE)	Value Information Field (VIF)	Data Information Field Extension (VIFE)	

### Data Information Block (DIB)

DIB definuje typ přenášených dat a skládá se z DIF a z nepovinného DIFE.

### Data information Field (DIF)

DIF definuje datový typ přenášených dat a má strukturu dle Tab. 5.12.

Tab. 5.12: Kódování DIF Pole

Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
Rozšiřující bit	LSB uložení	Funkční položka	Data				

Rozšiřující bit pole určuje jaký blok bajtů následuje po DIF. Možnosti jsou shrnutý v Tab. 5.13.

Tab. 5.13: Kódování rozšiřujícího bitu DIF a VIF pole

Bit	Další informace je obsažena v
0	DIF (VIF)
1	DIFE (VIFE)

Funkční pole definuje typ přenášené hodnoty z hlediska její aktuálnosti či limitnosti. Možnosti jsou shrnutý v Tab. 5.14.

Tab. 5.14: Kódování funkčního pole DIF pole

Hodnota	Význam
00b	Okamžitá hodnota
01b	Minimální hodnota
10b	Maximální hodnota
11b	Hodnota při chybovém stavu

Data pole určuje datový typ přenášené hodnoty. Možnosti jsou shrnutý v Tab. 5.15.

Tab. 5.15: Kódování Data pole DIF pole

Délka hodnoty [b]	Kód	Význam	Kód	Význam
0	0000	Žádná data	1000	Volba pro hodnotu
8	0001	8-bit Integer	1001	2 cifry BCD
16	0010	16-bit Integer	1010	4 cifry BCD
24	0011	24-bit Integer	1011	6 cifer BCD
32	0100	32-bit Integer	1100	8 cifer BCD
32	0101	32-bit Real	1101	Proměnlivá délka

### Data Information Field Extension (DIFE)

DIFE obsahuje upřesnění veličiny či informace o tarifu dle struktury zobrazené v Tab. 5.16.

Tab. 5.16: Kódování DIFE Pole

Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
Rozšiřující bit	Jednotka	Tarif					Hodnota

### Value Information Block (VIB)

VIB definuje typ přenášené hodnoty a skládá se z VIF a z nepovinného VIFE.

### Value Information Field (VIF)

VIF definuje veličinu přenášených dat a má strukturu dle Tab. 5.17.

Tab. 5.17: Kódování VIF Pole

Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
Rozšiřující bit							Data

Rozšiřující bit pole určuje jaký blok bajtů následuje po VIF. Možnosti jsou stejné jako v případě rozšiřujícího bitu DIFu (viz Tab. 5.13).

Data pole určuje datový typ přenášené hodnoty. Možnosti jsou shrnuty v Tab. 5.18.

Tab. 5.18: Kódování Data pole VIF pole

<b>Bitý</b>	<b>Veličina</b>	<b>Jednotka</b>	<b>Rozsah</b>
E000 0nnn	Energie	$10^{(nnn-3)} \text{ Wh}$	0.001 Wh - 10000 Wh
E000 1nnn		$10^{(nnn)} \text{ J}$	0.001 kJ - 10000 kJ
E001 0nnn	Objem	$10^{(nnn-6)} \text{ m}^3$	0.001 l - 10000 l
E001 1nnn	Hmotnost	$10^{(nnn-3)} \text{ kg}$	0.001 kg - 10000 kg
E010 00nn	Provozní čas	nn = 00 sekundy	
		nn = 01 minuty	
E010 01nn	Operační čas	nn = 10 hodiny	
		nn = 11 dny	
E010 1nnn	Výkon	$10^{(nnn-3)} \text{ W}$	0.001 W - 10000 W
E011 0nnn		$10^{(nnn)} \text{ J/h}$	0.001 kJ/h - 10000 kJ/h
E011 1nnn	Průtok	$10^{(nnn-6)} \text{ m}^3/\text{h}$	0.001 l/h - 10000 l/h
E100 0nnn		$10^{(nnn-7)} \text{ m}^3/\text{min}$	0.0001 l/min - 1000 l/min
E100 1nnn		$10^{(nnn-9)} \text{ m}^3/\text{s}$	0.001 ml/s - 10000 ml/s
E101 0nnn	Průtok (hmotnosti)	$10^{(nnn-3)} \text{ kg/h}$	0.001 kg/h - 10000 kg/h
E101 10nn	Teplota (průtoku)	$10^{(nn-3)} \text{ }^\circ\text{C}$	0.001 °C - 1 °C
E101 11nn	Teplota (návratová)	$10^{(nn-3)} \text{ }^\circ\text{C}$	0.001 °C - 1 °C
E110 00nn	Teplota (rozdíl)	$10^{(nn-3)} \text{ K}$	1 mK - 1000 mK
E110 01nn	Teplota (externí)	$10^{(nn-3)} \text{ }^\circ\text{C}$	0.001 °C - 1 °C
E110 10nn	Tlak	$10^{(nn-3)} \text{ bar}$	1 mbar - 1000 mbar
E110 110n	Datum a čas	n = 0 datum n = 1 datum a čas	Datový typ F a G
E110 1110	Tepelná výměna		bezrozměrné
E110 1111	Rezervováno		
E111 00nn	Průměrné trvání	nn = 00 sekundy nn = 01 minuty	
E111 01nn	Aktuální trvání	nn = 10 hodiny nn = 11 dny	
E111 1000	Výrobní číslo		

### Value Information Field Extension (VIFE)

VIFE obsahují upřesnění, doplňující informaci či přenos chybového stavu dané položky. Jejich kompletní přehled je uveden ve specifikaci protokolu WM-Bus [56].

## Data Value

Pole Data Value již obsahuje přenášenou hodnotu, definovanou dle DIB a VIB.

### Datové typy F a G

V protokolu Wireless M-Bus je datum kódováno ve formátu G (viz Tab. 5.19), kombinace datumu i času ve formátu F (viz Tab. 5.20).

Tab. 5.19: Kódování data ve formátu G

Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
Bajt 1								Bajt 2							
Rok (1/2)				Den				Rok (2/2)				Měsíc			

Tab. 5.20: Kódování data a času ve formátu F

Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0	
Bajt 1								Bajt 2								
0	0	Hodina				0	0	0	Minuta				Dle formátu G			

Ukázky implementace obou formátů v jazyce Python uvádí Kód 5.2.

```
# Get date in G format
1
def get_date(date_bytes):
2
    date = str(bin(int(date_bytes[0:2], 16))[2:]) . zfill(8) +
3
        str(bin(int(date_bytes[2:4], 16))[2:]) . zfill(8)
4
    year = str(int(date[0:4] + date[8:11], 2))
5
    month = str(int(date[4:8], 2))
6
    day = str(int(date[11:16], 2))
7
    return day + " ." + month + ".20" + year
8

# Get time from F format
9
def get_time(time_bytes):
10
    time = str(bin(int(time_bytes[0:2], 16))[2:]) . zfill(8) +
11
        str(bin(int(time_bytes[2:4], 16))[2:]) . zfill(8)
12
    hour = str(int(time[3:8], 2))
13
    minute = str(int(time[10:16], 2)) . zfill(2)
14
    return hour + ":" + minute
```

Kód 5.2: Implementace F a G formátu

## 5.5 Šifrování dat

Pro šifrování přenášených dat se v protokolu Wireless M-Bus používají tři šifrovací algoritmy:

- DES (Data Encryption Standard) bez inicializačního vektoru,
- DES s inicializačním vektorem a
- AES (Advanced Encryption Standard) s inicializačním vektorem.

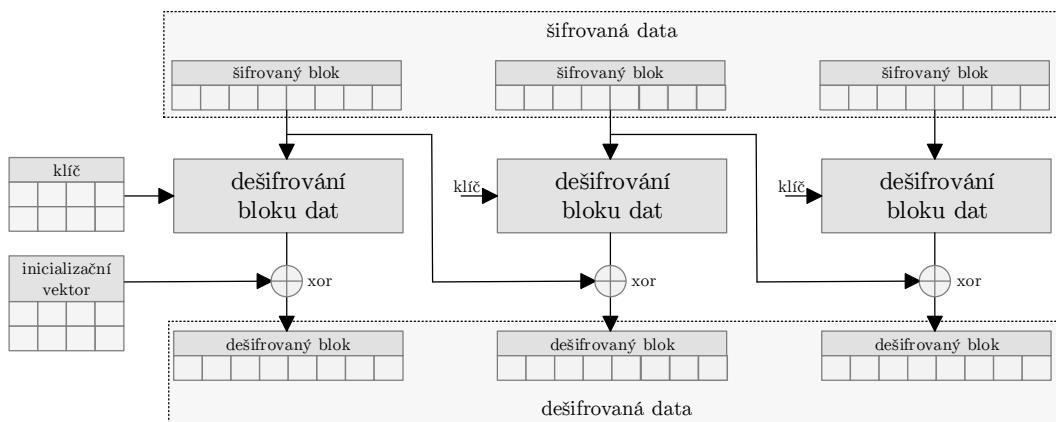
Šifrování DES dnes již není moc využívané, je již nedostačující a zastaralé. Drtivá většina dnešních zařízení umožňujících šifrovaný přenos využívá šifrování AES, konkrétně verzi AES128 CBC.

### 5.5.1 Šifrovací algoritmus DES

Data Encryption Standard je symetrická šifra, která byla v roce 1977 zvolena za standard FIPS 46 [57]. V současnosti je tato šifra již považována za nedostačující, protože používá klíč pouze o délce 64 bitů (8 kontrolních a 56 efektivních). Navíc tento algoritmus obsahuje bezpečnostní slabiny, které dále snižují bezpečnost šifry. Díky všem těmto nedostatkům možné AES šifrování pomocí útoku hrubou silou prolomit za dobu kratší než jeden den.

### 5.5.2 Šifrovací algoritmus AES

Advanced Encryption Standard je symetrická bloková šifra (pro šifrování i dešifrování využívá stejný klíč na data s pevně danou délkou bloku), která nahradila dříve užívanou šifru DES [58]. AES šifra je rychlá v softwaru i hardwaru a na rozdíl od svého předchůdce DES nepoužívá Feistelovu síť. AES má pevně danou velikost bloku na 128 bitů a velikost klíče na 128, 192 nebo 256 bitů. Pokud jsou šifrovaná data delší, zpracovávají se po jednotlivých blocích.



Obr. 5.2: Princip algoritmu AES v módu CBC

Pro šifrovaný přenos dat v protokolu WM-Bus se využívá AES, kontrátně mód s inicializačním vektorem (CBC - Cipher Block Chaining). Ten funguje (viz Obr. 5.2) tak, že po dešifrování se odpovídající blok šifrovaného textu xoruje s předcházejícím blokem šifrovaného textu. To znamená, že jednotlivé bloky jsou na sobě závislé, aby došlo k dešifrování konkrétního bloku, je nutné dešifrovat i všechny předchozí. Je tedy nutné mít nějaký nulový blok dat pro dešifrování prvního bloku dat. Tomuto bloku se pak říká inicializační vektor (IV). Vektor se použije k dešifrování prvního bloku a pak zahodí.

### 5.5.3 Inicializační vektor

Inicializační vektor má délku 16 bajtů (128 bitů, odtud označení AES-128) a v případě protokolu WM-Bus je tvořený dynamicky z nešifrovaných bajtů polí paketu, způsobem popsaným v Tab. 5.21 a implemetovaných dle Kódu 5.3.

Tab. 5.21: Formát inicializačního vektoru

Bit	Obsah	Význam
LSB		
1	M-Pole	Identifikace výrobce
2		
3		
4		
5		
6		
7		
8	Access Number	
9		
10	Access Number	
11		
12	Access Number	Identifikace paketu
13		
14	Access Number	
MSB		

První 2 bajty obsahují přidělené identifikační údaje výrobce, další čtyři obsahují sériové číslo daného zařízení, následující dva obsahují verzi zařízení a zbylých osm bajtů je tvořeno opakováním se přístupového čísla. Vzhledem k faktu, že přístupové číslo se s každým vysláním telegramu změní, je nutné inicializační vektor přepočítat pro každý přijatý paket. Tím je zajištěna dynamičnost šifrování danou metodou.

```
# Build Initialization Vector from incoming packet data
device = parsedstring[8:24].upper()
access = str(parsedstring[26:28]).upper()
AES_IV = binascii.unhexlify(device + access * 8)
```

1  
2  
3  
4

Kód 5.3: Sestavení inicializačního vektoru

#### 5.5.4 Šifrovací klíč

Šifrovací klíč AES je sekvence bajtů o velikosti 128, 192 nebo 256 bitů. Tento klíč slouží pro šifrování a dešifrování přenášených dat a je unikátní pro každé vyčítané zařízení. Bez znalosti tohoto klíče nelze tedy tedy vyčítat zařízení se šifrovaným přenosem dat.

#### 5.5.5 Určení šifrovaných dat

Aplikační vrstva protokolu WM-Bus obsahuje položku ConfigurationWord případně **SignatureField**, která deklaruje typ použitého šifrovacího algoritmu, délku šifrované části a způsob datového šifrování. Pole je složeno ze dvou bajtů. První bajt obsahuje NNNNCCHHb a druhý bajt obsahuje BASOMMMMb. Význam jednotlivých položek je shrnut v Tab. 5.22.

Tab. 5.22: Význam bitů pole ConfigurationWord

Bit	Označení	Význam
MSB	B	Obousměrnost
14	A	Dostupnost
13	S	
12	0	Synchronizace
11	M	
10	M	
9	M	Šifrování
8	M	
7	N	
6	N	
5	N	Počet kódovaných bloků
4	N	
3	C	
2	C	Obsah telegramu
1	H	
LSB	H	Počítač skoků

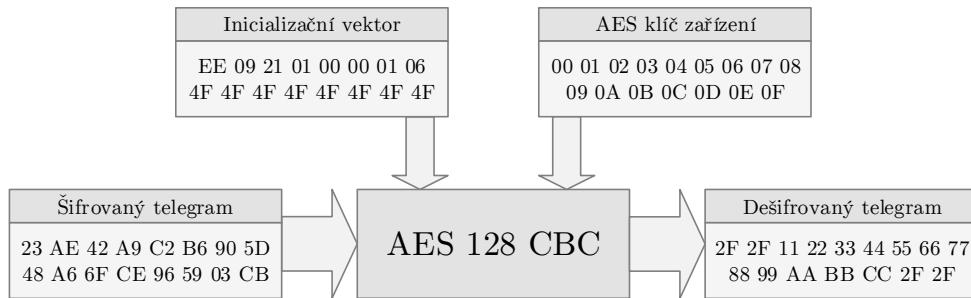
Bity šifrování nabývají těchto hodnot:

- 4 pro AES se statickým inicializačním vektorem,
- 5 pro AES s dynamickým inicializačním vektorem,
- 6 je rezervovaná,
- 7 až 15 jsou pro využití výrobcem.

Pro režim AES s dynamickým inicializačním vektorem bity jsou 0101 a vyjadřují hodnotu 5.

### 5.5.6 Princip dešifrování

Pro dešifrování přijatých dat je nutná znalost šifrovacího algoritmu, šifrovacího klíče a sestavení inicializačního vektoru. Potom lze aplikací dešifrovacího algoritmu získat přenášená data. Obecné schéma dešifrování AES-128 CBC je znázorněno na Obr. 5.3 a implementováno v Kódu 5.4. Podrobnější princip dešifrování je znázorněn na Obr. 5.2.



Obr. 5.3: Obecné schéma dešifrování AES-128 CBC

```
from Crypto.Cipher import AES  
  
encryptor = AES.new(AES_KEY_IQRF, AES.MODE_CBC, IV=AES_IV)  
OUTPUT_DECRYPTED = encryptor.decrypt(INPUT_ENCRYPTED)
```

Kód 5.4: Implementace AES

### 5.5.7 Kontrola rozšifrování dat

Ke kontrole správnosti dešifrovaných dat slouží definovaná počáteční sekvence dat. U algoritmu DES začínají dešifrovaná data dvěma bajty obsahujícími datum a čas. Pro algoritmus AES jsou první dva bajty šestnáckové a oba obsahují znak 2Fh, jak znázorňuje Kód 5.5.

```
# Verify control sequence after decrypt  
aes_control = binascii.hexlify(TELEGRAM_ORIGINAL[0:2]).upper()  
if (aes_control == b'2F2F'):  
    binascii.hexlify(TELEGRAM_ORIGINAL).upper().decode('ascii'))
```

Kód 5.5: Ověření kontrolní sekvence AES

## 6 WIRELESS M-BUS ZAŘÍZENÍ

Pro účely testování komunikace bylo využito několik typů dostupných zařízení:

- pokojové čidlo teploty a vlhkosti Weptech OMST-868A [59],
- modul pro vodoměry Bonega [60],
- ultrazvukový měřič tepla a chladu Kamstrup Multical 402 [61],
- třífázový elektroměr ZPA ZE.310 [62].

Všechna tyto zařízení poskytují formát dat dle platné specifikace OMS (Open Metering Standard) 3.0.1 [63], která vychází z normy EN 13757-4 [52] pro bezdrátový protokol WM-Bus.

Pro základní komunikaci bylo zvoleno čidlo teploty a vlhkosti Weptech OMST-868A, z důvodu volné dostupnosti kompletní dokumentace a možností nastavení parametrů vysílání včetně volitelného šifrování přenášených dat. Jako jediné z výše jmenovaných čidel nevyžaduje ke své činnosti žádná doplňující média či přístroje.

### 6.1 Weptech OMST-868A

Weptech OMST-868A je teplotní a vlhkostní čidlo podporující protokol Wireless M-Bus. Je určeno pro vnitřní využití a proto je dodáváno v pouzdře určeném pro montáž na zed.



(a) Zapouzdřené čidlo

(b) Deska čidla

Obr. 6.1: Čidlo Weptech OMST-868A [59]

#### Parametry čidla

- Rozsah měření vlhkosti: 20 až 80 %.
- Přesnost měření vlhkosti:  $\pm 2\%$ .
- Rozsah měření teploty: -10 °C až 55 °C.
- Přesnost měření teploty:  $\pm 0,3\text{ }^{\circ}\text{C}$ .
- Teplotní hystereze: 0,1 °C.
- Mód přenosu: S nebo T.
- Interval přenosu: konfigurovatelný v rozsahu 5 sekund až 24 hodin.

- Šifrování přenosu: volitelný AES-128 mód 5.
- Napájení: 2 x AA baterie.
- Výdrž baterie: dle módu a intervalu přenosu až 10 let.

## Formát telegramu

Telegram má specifickou základní strukturu popsanou v Tab. 6.1 [59]:

Tab. 6.1: Telegram ze zařízení Weptech 868A [59]

Pole	Popis	Hodnota
L-Field	Délka telegramu	2Eh
C-Field	Typ telegramu	44h
M-Field	Výrobce zařízení	B0h 5C
A-Field	Sériové číslo	10h
		00h
		00h
		00h
	Verze zařízení	02h
	Typ zařízení	1Bh
CI-Field	Odpověď zařízení	7Ah
Access Number	Číslo přístupu	41h
Status	Status zařízení	00h
Configuration Word	Šifrování AES	00h 00h
AES Verification	Ověření AES	2Fh
		2Fh
1. data block	DIF: 2 cifry BCD (určení teploty)	0Ah
	VIF: Teplota v °C <sup>-1</sup>	66h
	DATA: hodnota teploty	99h
		01h
2. data block	DIF: 2 cifry BCD (určení vlhkosti)	0Ah
	VIF: Relativní vlhkost v % <sup>-1</sup>	1Ah
	DATA: hodnota vlhkosti	93h
		02h
3. data block	DIF: datový typ	FDh
	DIFE: rozš. tabulka	02h
	VIFE: Norma	1Dh
	VIFE: Příznak sabotáže	00h
	VIFE: Příznak baterie	00h
CRC	Kontrolní součet	87h
RSSI	Síla přij. signálu	9Eh

Některé z položek je potřeba blíže vysvětlit:

- Příznak sabotáže čidla - Pokud čidlo pomocí integrovaného spínače detekuje uvolnění krytu z montážní desky, pošle výstrahu přes rádio do přijímače, tedy změní pro nejbližší a všechny následující vysílání tamper bit v telegramu. Tento bit slouží jako ochrana před neoprávněnou manipulací s čidlem a může být vymazán pouze restartem zařízení. Tedy vyjmutím starých baterií, ponecháním zařízení několik minut bez napájení, aby došlo k vybití všech kondenzátorů a následným vložením baterií.
- Příznak vybité baterie - Pokud elektronika v čidle vyhodnotí úroveň nabití baterie jako nedostatečnou, nastaví bit vybití baterie v telegramu. Tento bit ošetřuje stavy, kdy nedostatečně nabité baterie způsobí příliš velký rozptyl naměřených hodnot, v krajních případech i mimo měřící rozsah čidla. Tento bit může být vymazán také pouze restartem zařízení, jako v předchozím případě.
- Položky hodnota teploty, hodnota vlhkosti, výrobce zařízení a sériové číslo jsou uloženy v kódování big-endian, tedy na paměťové místo s nejnižší adresou se uloží nejvíce významný bajt a za něj se ukládají ostatní bajty až po nejméně významný bajt na konci. Uživatelská hodnota se tedy vyčítá pozpátku po jednotlivých bajtech.
- Telegram je ukončen 13 výplňovými bajty, které nenesou žádnou informaci.

### Nastavení čidla

Čidlo má k dispozici několik nastavení. Některé z nich lze nastavit pomocí čtyř přepínačů DIP (Dual Inline Package) na desce plošných spojů. První přepínač zapíná AES-128 šifrování, druhý přepínač přepíná mezi módem vysílání S (poloha ON) a módem T (poloha OFF), třetí a čtvrtý přepínač určuje interval zasílání telegramu, jejich nastavení shrnuje Tab. 6.2.

Tab. 6.2: Konfigurace intervalu zasílání pomocí DIP přepínače [59]

Interval zasílání	přepínač DIP 3	přepínač DIP 4
1 minuta	ON	ON
5 minut	OFF	ON
10 minut	ON	OFF
15 minut	OFF	OFF

Jiné hodnoty mohou být nastaveny pouze během výroby daného zařízení, viz Tab. 6.3.

Tab. 6.3: Přehled nastavení čidla [59]

Parametr	Popis	DIP přepínač
AES enable	Možnost zapnutí či vypnutí šifrování přenášených dat.	1
wM-Bus mode	Implementovány jsou módy S1-m a T1. Ostatní módy lze nastavit pouze při tovární výrobě.	2
Transmission interval	Interval je výrobcem konfigurovatelný v intervalu 2 až 65534 sekund. Předvolby (60s, 300s, 600s, 900s) jsou uživatelsky nastavitelné pomocí DIP přepínače.	3 a 4

## 6.2 Bonega

Modul Bonega je bezdrátové čidlo podporující protokol Wireless M-Bus. Jedná se o samostatné zařízení, které je určené pro montáž na vodoměry Bonega. Na řadu vodoměrů podporujících tento modul je možná i dodatečná montáž. Elektronická část modulu slouží současně pro vyčítání dvou vodoměrů, na teplou i studenou vodu.



(a) Vodoměr studené vody

(b) Bezdrátový modul

(c) Vodoměr teplé vody

Obr. 6.2: Sada Bonega [60]

### Parametry modulu

- Rozsah měření: 0 až 65536 m<sup>2</sup>.
- Přesnost měření: ± 1 litr.
- Maximální detekovatelný průtok: 6 m<sup>3</sup>/hod.
- Mód přenosu: T1.
- Stupeň krytí: IP64.
- Interval přenosu: 20-24 sekund v odpočtovém období (od 1.11. do 15.1.)
- Interval přenosu: 4 minuty mimo odpočtové období.
- Šifrování přenosu: AES-128 mód 5.

- Napájení: integrovaná baterie.
- Výdrž baterie: až 12 let.

## Formát telegramu

Zařízení vysílá postupně dva telegramy, s rozlišením šestým bajtem adresy zařízení, jeden pro vodoměr teplé vody a druhý pro vodoměr studené vody. Telegram má specifickou základní strukturu popsanou v Tab. 6.4 [60]:

Tab. 6.4: Telegram z modulu Bonega [60]

Pole	Popis pole	Hodnota
L-Field	Délka telegramu	1Eh
C-Field	Typ telegramu	44h
M-Field	Výrobce zařízení	E Eh 09h
A-Field	Sériové číslo	21h
		01h
		00h
		00h
	Verze zařízení	01h
CI-Field	Typ zařízení	06h
	Odpověď zařízení	7Ah
Access Number	Číslo přístupu	4Fh
Status	Status zařízení	00h
Signature Field	Šifrování AES	10h
		05h
Data	Ověření AES	2Fh
		2Fh
	DIF: 4 cifry BCD (určení průtoku)	04h
	VIF: Objemový průtok v m <sup>-3</sup>	13h
	DATA1: hodnota průtoku	99h
		99h
		99h
		99h
	DIF: 4 cifry BCD (určení času)	6Dh
	VIF: Datový formát G	6Dh
	DATA2: čas odeslání měření	99h
		99h
		99h
		99h
	Výplňové bajty (2x)	2Fh

Modul Bonega pracuje pouze v režimu šifrování přenášenných dat pomocí AES128 mód 5. Při přenosu je tedy celá sekce data šifrována, telegram popsaný v Tab. 6.4 je popisován po dešifrování.

Některé z položek je potřeba blíže vysvětlit:

- Hodnota průtoku - aktuální hodnota průtoku je zde vyjádřena čtyřmi hexadecimálními bajty v LSB pořadí.
- Čas odeslání měření - Datum a čas provedení posledního měření. Nejedná se o čas posledního odečtu či odeslání posledního telegramu.

### 6.3 Kamstrup

Kamstrup Multical 402 je kompatkní ultrazvukový měřič tepla a chladu, tedy kombinace kalorimetru a ultrazvukového průtokoměru. Je určen k měření tepla, chladu a kombinovanému měření tepla a chladu ve všech systémech na bázi vody s rozmetím teplot 2 °C az 130 °C. Skládá se z kalkulátoru, průtokoměru a dvou teplotních snímačů.



Obr. 6.3: Kamstrup Multical 402 [61]

#### Parametry zařízení

- Rozsah měření průtoku: 0,6 až 15 m<sup>3</sup>/hod.
- Rozsah měření teploty vody: 2 až 180 °C.
- Rozsah teploty vody kalkulátorem: 2 až 130 °C.
- Mód přenosu: T1 nebo C1.
- Interval přenosu: 15 minut
- Šifrování přenosu: AES-128 mód 5.

- Napájení: integrovaná baterie.
- Výdrž baterie: až 16 let.

Měřič pracuje v režimech T1 a C1 povinným šifrováním přenášených dat pomocí AES128 v módu CBC. Při každém přenosu poskytuje 9 aktuálních hodnot a 2 souhrnné hodnoty za poslední rok:

- Tepelná energie (přívodní nebo vratné potrubí).
- Energie chladu (přívodní nebo vratné potrubí).
- Energie vratného potrubí.
- Energie přívodního potrubí.
- Měření průtoku.
- Měření výkonu.
- Minimální a maximální průtok a výkon.
- Měření teploty.

Souhrnné hodnoty jsou ve výchozím stavu zasílány jako roční přehled, ale lze je překonfigurováním WM-Bus modulu v měřiči změnit na měsíční interval.

## **Formát telegramu**

Telegram je ve výchozím stavu vysílán každých 15 minut pro aktuální hodnoty a má specifickou základní strukturu popsanou v Tab. 6.5 [61], kde sekce DR1 až DR12 postupně odpovídají měřeným hodnotám:

1. Tepelná energie (přívodní nebo vratné potrubí).
2. Energie chladu (přívodní nebo vratné potrubí).
3. Energie vratného potrubí.
4. Energie přívodního potrubí.
5. Průtok.
6. Výkon.
7. Teplota.
8. Minimální průtok a výkon.
9. Minimální výkon.
10. Maximální průtok.
11. Maximální výkon.
12. Čas provedení odečtu.

Zařízení bylo zapůjčeno třetí stranou, za účelem ověření funkčnosti příjmu hodnot z daného zařízení. Zařízení bylo celou dobu testování v reálném provozu, proto vyčítané hodnoty nebyly ukládány ani nijak dále zpracovávány.

Tab. 6.5: Telegram ze zařízení Kamstrup Multical 402 [61]

Pole	Popis pole	Hodnota
L-Field	Délka telegramu	5Eh
C-Field	Typ telegramu	44h
M-Field	Výrobce zařízení	2Dh 2Ch
		96h 41h 42h 59h
A-Field	Sériové číslo	
	Verze zařízení	D2h
	Typ zařízení	10h
CI-Field	Odpověď zařízení	72h
Access Number	Číslo přístupu	CAh
Status	Status zařízení	10h
Configuration Word	Šifrovaní AES	50h 05h
AES Encryption	Ověření AES	2Fh 2Fh
1. data block	DIF: 4 cifry BCD	04h
	VIF: Energie v kWh	0Fh
	DATA: Hodnota energie	99h 99h 99h 99h
...	...	...
2. data block	Energie vratného potrubí	...
3. data block	Tepelná energie (přívodní nebo vratné potrubí)	...
4. data block	Enegie chladu (přívodní nebo vratné potrubí)	...
5. data block	Čas provedení odečtu	...
6. data block	Výkon	...
7. data block	Teplota	...
8. data block	Minimální průtok	...
9. data block	Minimální výkon	...
10. data block	Maximální průtok	...
11. data block	Maximální výkon	...
...	...	...
12. data block	DIF: 4 cifry BCD	04h
	VIF: Průtok v m <sup>3</sup>	14h
	DATA: Hodnota průtoku	99h 99h 99h 99h
Fill	Výplňové bajty (7x)	2Fh

## 6.4 ZPA

ZPA ZE310 je třífázový elektronický dvoutarifní elektroměr pro měření činné energie, určený pro přímé i nepřímé připojení. Daný model vysílá v módu T2 s intervalem vysílání jedna minuta, vysílány jsou hodnoty spotřeby v obou tarifech.



Obr. 6.4: ZPA ZE.310 [62]

### Parametry zařízení

- Počet měrených fází: 3 (daný subtyp).
- Počet tarifů: 2 (daný subtyp).
- Režim krytí: IP54.
- Mód přenosu: T1.
- Interval přenosu: 1 minuta.

### Formát telegramu

Telegram je ve výchozím stavu vysílán každou minutu a poskytuje výrobcem doplněnou základní strukturu popsanou v Tab. 6.6 [62].

Tab. 6.6: Telegram ze zařízení ZPA ZE.302 [62]

Pole	Popis pole	Hodnota
L-Field	Délka telegramu	2Ah
C-Field	Typ telegramu	44h
M-Field	Výrobce zařízení	01h 6Ah
A-Field	Sériové číslo	44h 93h 67h 12h
	Verze zařízení	01h
	Typ zařízení	02h
CRC	Kontrolní součet	22h 80h
CI-Field	Odpověď zařízení	72h
Identification Number	Sériové číslo	44h 93h 67h 12h
Manufacturer ID	Výrobce zařízení	01h 6Ah
Version	Verze zařízení	01h
Device Type	Typ zařízení	02h
Access Number	Číslo přístupu	CAh
Status	Status zařízení	00h
Configuration Word	Položky šifrování AES	00h 25h
DIF	DIF	86h
DIFE	DIFE	20h
VIF	VIF	83h
CRC	Kontrolní součet	C8h 97h
VIFE	VIFE	00h
DATA1	Hodnota spotřeby tafifu 1	76h
DATA1	Hodnota spotřeby tafifu 1	23h
DATA1	Hodnota spotřeby tafifu 1	85h
DATA1	Hodnota spotřeby tafifu 1	01h
DATA1	Hodnota spotřeby tafifu 1	00h
DATA1	Hodnota spotřeby tafifu 1	00h
DIF	DIF	86h
DIFE	DIFE	20h
VIF	VIF	83h
VIFE	VIFE	00h
DATA2	Hodnota spotřeby tafifu 2	97h
DATA2	Hodnota spotřeby tafifu 2	31h
DATA2	Hodnota spotřeby tafifu 2	92h
DATA2	Hodnota spotřeby tafifu 2	00h
DATA2	Hodnota spotřeby tafifu 2	00h
CRC	Kontrolní součet	C8h 97h
Data	Kontrolní data	00h
CRC	Kontrolní součet	C8h 97h

## 7 NÁVRH IMPLEMENTACE

Samotná implementace je rozdělena do dvou částí:

1. Komunikace RaspberryPi přes rozšiřující desku UniPi s bezdrátovým modulem a pomocí něj s poskytnutými WM-Bus zařízeními.
2. Zachytávání šifrované i nešifrované komunikace s WM-Bus zařízeními.
3. Analýza, dešifrování, parsování a uložení zachycených dat.
4. Vizualizace získaných dat.

Jelikož žádný z dostupných softwarů pro UniPi nepodporuje daný bezdrátový modul, ani UART zařízení obecně, je nutné tuto komunikaci implementovat již na úrovni operačního systému.

### 7.1 Výběr OS

Jako operační systém je využita aktuální verze Raspbianu Jessie s datem vydání 2017-03-02. UART rozhraní se na RaspberryPi verze 1 a 2 nachází v `/dev/ttyAMA0`. To se ale v případě RaspberryPi 3 odkazuje na integrovaný BT modul a původní sériový port je zde v `/dev/ttys0`. Samotné UART rozhraní je ale ve výchozím nastavení Raspbianu zakázáno.

Pro zpřístupnění UART rozhraní je nutné provést úpravy jeho konfigurace:

1. Nejdříve je nutné provést kompletní aktualizaci Raspbianu, tedy v konzoli spustit posloupnost příkazů:

```
sudo apt update  
sudo apt upgrade  
sudo apt dist-upgrade
```

2. Poté je potřeba v `/boot/config.txt` změnit položku `ENABLE_UART` na hodnotu 1. Tím dojde k zpřístupnení sběrnice UART. Tato položka může být v budoucnu při aktualizaci Raspbianu přepsána, proto při prvním náznaku nefunkčnosti, je potřeba tuto položku zkontolovat jako první.
3. V souboru `/boot/cmdline.txt` je potřeba odebrat text `console=ttyAMA0, 115200`, aby při startování systému nedocházelo k výpisu do sériové linky.
4. V případě, že se jedná o RaspberryPi verze 3, je potřeba do `/boot/config.txt` dopsat položku `dtoverlay=pi3-minuart-bt`, která zakáže BT na mini-UART a provede přemapování zpět na `/dev/ttyAMA0`. Tento krok je takto řešený z důvodu kompatibility, kdy je sériová komunikace směrována přes `/dev/ttyAMA0` nezávisle na použité verzi RaspberryPi.

Po každém z těchto kroků je doporučován restart zařízení. Kroky byly otestovány pouze na výše zmíněné verzi Raspbianu a v jiných distribucích se monou mírně lišit. Úspěšnost provedení těchto kroků lze zkontrolovat pomocí zadání příkazu konzole `sudo dmesg | grep tty` jehož výstup by měl být následující:

```
[0.000974] console [tty1] enabled
[0.130442] 20201000.uart: ttyAMA0 at MMIO 0x20201000
(irq = 81, base_baud = 0) is a PL011 rev2
```

## 7.2 Výběr programovacího jazyka

Jelikož primárním jazykem využívaným na platformě RaspberryPi je Python, který již obsahuje knihovny pro sériovou komunikaci, je současný kód napsán v programovacím jazyce Python 3.

## 7.3 Nastavení komunikačního modulu a čidla

Před samotným vyčítáním dat bylo potřeba zjistit či nastavit přenosové parametry všech použitých zařízení:

- Komunikační modul IQRF nastaven do módu T1 ve funkci skeneru.
- Čidlo Weptech je nastaveno do módu T1 s intervalem zasílání 1 minuta.
- Modul Bonega je nastaven do módu T1 se zapnutým šifrováním AES128 v módu 5 a s intervalem zasílání 20-24 sekund v odpočtovém období a intervalom 4 minuty mimo odpočtové období.
- Elektroměr ZPA je nastaven do módu T2 s intervalem vysílání 1 minuta.
- Měřič Kamstrup je nastaven do módu T1 s intervalem vysílání 15 minut.

## 7.4 Zajištění dedikovaného běhu

Pro zajištění běhu aplikace nezávisle na typu provozu RaspberryPi bude daný program spouštěn ihned po startu operačního systému pomocí příkazu screen. Je tedy nutné ho doinstalovat:

```
sudo apt install screen
```

## 7.5 Zajištění podpory šifrování

Některá ze zařízení používají pro přenos dat šifrování. Pro zajištění podpory šifrování byla zvolena knihovna PyCrypto, která podporuje jak šifrování DES tak i AES. Umožňuje pohodlnou implementaci AES128 pomocí jazyku Python3. Na rozdíl od ostatních knihoven není závislá na balíčku OpenSSL a je součástí repozitářů Raspbianu.

Je nutné doinstalovat nezbytné balíčky:

```
sudo apt install python-crypto  
sudo apt install python-dev
```

## 7.6 Zpracování dat

### 7.6.1 Nešifrovaný přenos

Jednoduchým spuštěním komunikačního modulu v módu skeneru byl zachycen telegram

```
32002E44B05C10000000021B7A620800002F2F0A6699010AFB1  
A930202FD971D01002F2F2F2F2F2F2F2F2F2F2F459e0D0A
```

který byl pomocí datasheetu použitého komunikačního modulu [46] a čidla [59] analyzován, a přehledně zobrazen do Tab. 7.1, vycházející z Tab. 6.1.

### 7.6.2 Šifrovaný přenos

V okamžiku, kdy bylo zařízení přepnuto do šifrovaného módu dle Tab. 6.3, byl zachycen šifrovaný telegram

```
32002E44B05C10000000021B7AC40820053ED44A38A9C3C86F5  
8210F9B979353C39DC1D5E0C873EB81994D28C099EF1D55B008
```

který byl pomocí datasheetů použitého komunikačního modulu [46] a normy [49, 58] analyzován a byly vyparovány položky nezbytné pro dešifrování dat:

- 30-33 pro informaci použitém šifrování,
- 8-25 pro sestavení inicializačního vektoru a
- 38-93 pro šifrovanou část dat.

Poté byla daná data v souladu s normou [58] dešifrována dle Kap. 7.9.4 a byl získán dešifrovaný telegram:

32002E44B05C10000000021B7AC40800002F2F0A6699010AFB1  
A930202FD971D01002F2F2F2F2F2F2F2F2F2F2F879e0D0A

který je až na číslo přístupu a CRC shodný s předchozím nešifrovaným telegramem. Nyní tedy lze dešifrovaná data vyparovat jako při nešifrovaném přenosu popsaném v předchozí kapitole.

Tab. 7.1: Rozklíčovaný zachycený paket

Pozice	Bajty	Pole	Popis	Hodnota	Vyjádření	Význam pro uživatele
4	2E	L-Field	Délka telegramu	2Eh	46	Paket má 46 bytů
6	44	C-Field	Typ telegramu	44h	44	Paket je typu SND-NR
8	B0	M-Field	Výrobce zařízení	B0h	5CB0	Výrobcem je WepTech
10	5C			5Ch		
12	10	A-Field	Sériové číslo	10h	10	Výrobní číslo je 00000010
14	00			00h		
16	00			00h		
18	00			00h		
20	02		Verze zařízení	01h	2	Druhá verze
22	1B		Typ zařízení	1Bh	1B	Pokojové čidlo
24	7A	CI-Pole	Odpověď zařízení	7Ah	7A	M-Bus protokol
26	62	Access Number	Číslo přístupu	41h	214	214. přístup
28	08	Status	Status zařízení	08h	8	Trvalá chyba - sabotáž
30	00	Configuration Word	Šifrování AES	00h	00	Bez šifrování
32	00					
34	2F	AES Verification	Ověření AES	2Fh	2F	Kontrola v pořádku
36	2F					
38	0A	1. data block	DIF: datový typ	0Ah	0A	2 cifry BCD = 16-bit integer
40	66		VIF: měřená veličina	66h	66	Teplota v °C⁻¹
42	99		DATA: hodnota	99h	0199	Teplota je 19.9°C
44	01			01h		
48	0A	2. data block	DIF: datový typ	0Ah	0A	2 cifry BCD = 16-bit integer
50	1A		VIF: měřená veličina	1Ah	1A	Relativní vlhkost v %⁻¹
52	93		DATA: hodnota	93h	0293	Vlhkost je 29.3 %
54	02			02h		
58	FD	3. data block	DIF: datový typ	FDh	FD	2 cifry BCD = 16-bit int/bool
60	02		DIFE: rozš. tabulka	02h	02	Bude následovat VIFE kód
62	1D		VIF: Norma	1Dh	1D	Norma dle výrobce
64	01		VIFE: Příznak sabotáže	00h	1	Čidlo bylo otevřeno
66	00		VIFE: Příznak baterie	00h	0	Baterie je nabité
94	87	CRC	Kontrolní součet	87h	135	Hodnota kontrolního součtu
96	9e	RSSI	Síla přij. signálu	9Eh	158	Síla signálu je -51 dBm

Z tabulky je patrné, že je nutné vyparovat položky na následujících pozicích:

- 8-23 pro informace o daném čidlu,
- 24-25 pro určení pořadí telegramu,
- 42-45 pro hodnotu naměřené teploty,
- 52-55 pro hodnotu naměřené vlhkosti,

- 64-67 pro kontrolu stavu čidla a
- 96 pro úroveň signálu.

Jejich následnou správnou interpretací dle specifikace (zohlednění uložení LSB, převod hexadecimálních hodnot na dekadické, ...) předat k dalšímu zpracování či uložení do databáze.

## 7.7 Zajištění uložení dat

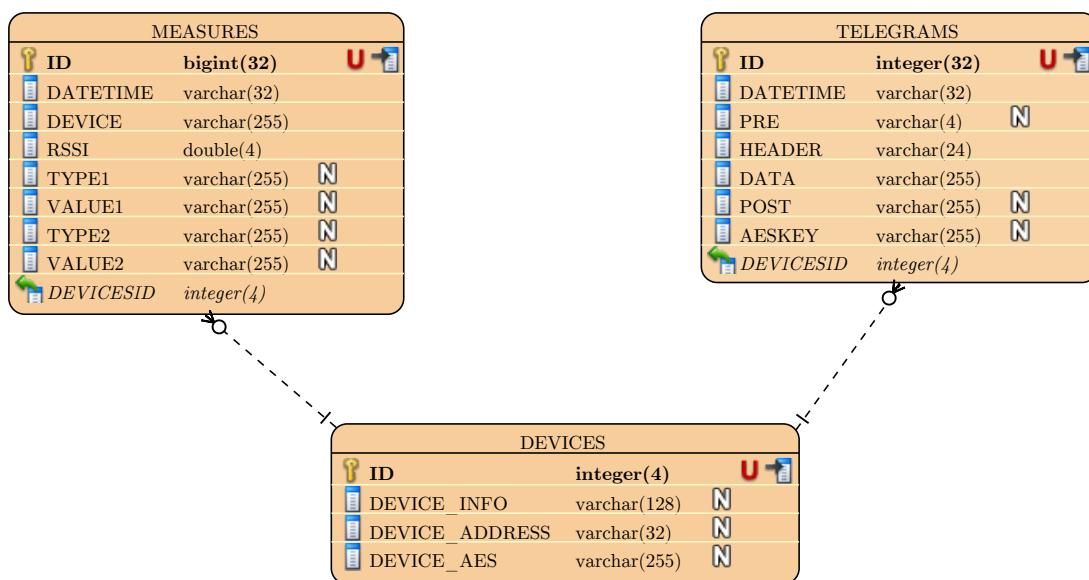
Zachycená a naměřená data se ukládají do databáze k pozdějšímu zpracování či vizualizaci. Zvolena byla databáze SQLite3 pro svoji jednoduchost, nenáročnost na systémové prostředky a možností instalace z repozitáře Raspbianu:

```
sudo apt-get update
sudo apt-get install sqlite3
```

Byla zvolena jedna databáze se třemi tabulkami:

- DEVICES - evidence známých zařízení a jejich AES klíčů.
- VALUES - uložení naměřených hodnot.
- TELEGRAMS - uložení zachycených dat a AES klíče modulu.

Strukturu tabulek, definici sloupců a vazby mezi nimi popisuje schéma na Obr. 7.1.



Obr. 7.1: Model zvolené SQLite 3 databáze

Prohlížení obsahu databáze je součástí vizualizační aplikace pod záložkou **Database explorer**.

## 7.8 Zajištění vizualizace dat

Zachycená a uložená data lze vykreslovat do grafů. Zvoleno bylo Google Charts API [3] běžící na webovém serveru Apache 2 a generovaném pomocí PHP 7. Pro tyto potřeby je nutné doinstalovat následující balíčky:

```
sudo apt-get update  
sudo apt-get install apache2  
sudo apt-get install php7.0
```

Dále je nezbytné do umístění `\var\www\html\` nahradit zdrojové soubory vizualizační aplikace.

Prohlížení vizualizovaných dat se ve visualizační aplikaci nachází pod záložkou **Graphs Explorer**.

## 7.9 Struktura aplikace

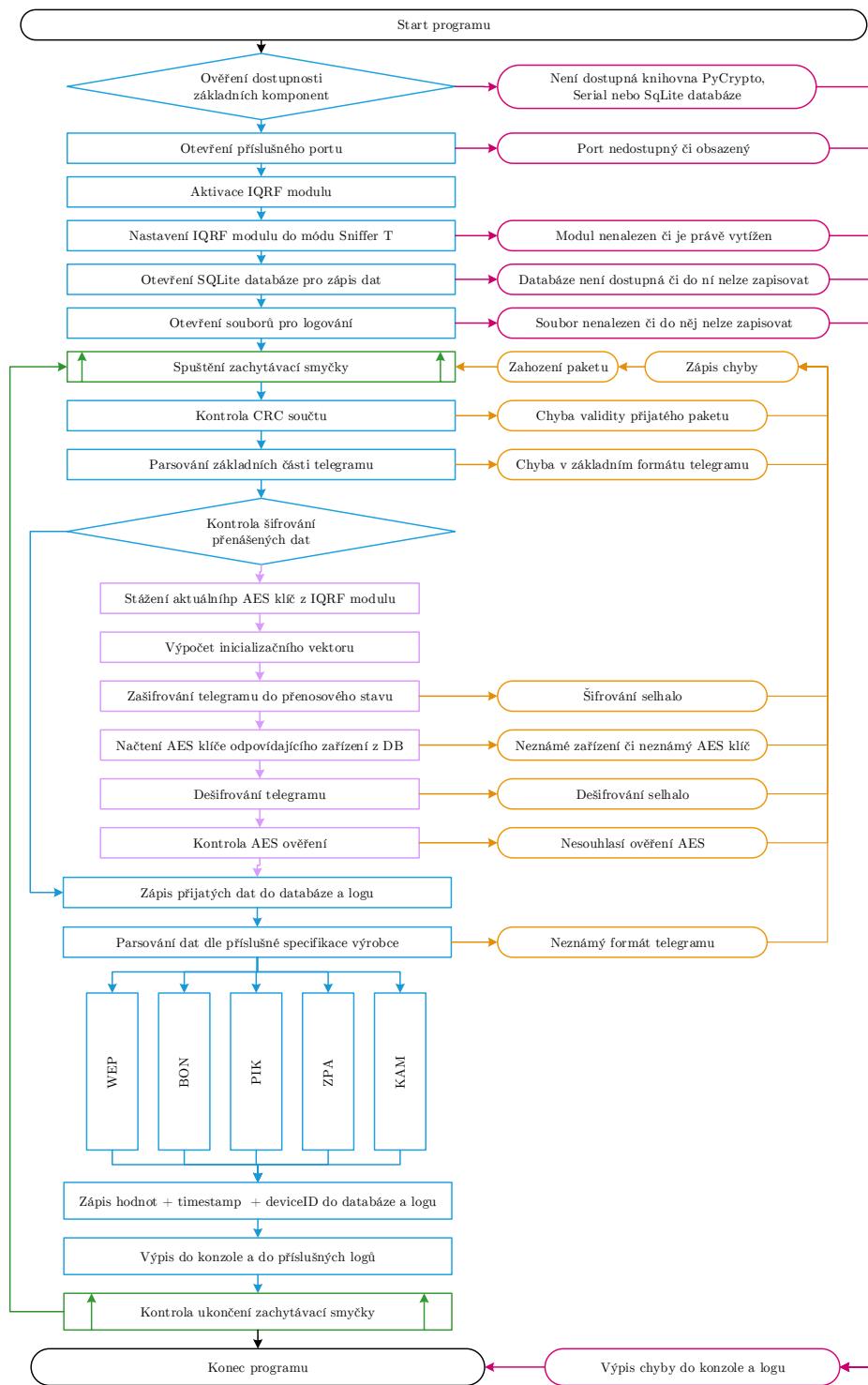
Vzhledem k výše uvedeným požadavkům a technologiím byla zvolena struktura aplikace znázorněná na Obr. 7.2. Diagram je pro přehlednost odlišen barevnými bloky:

- modrou barvou je znázorněna kostra programu,
- zelenou barvou je nekonečná smyčka naslouchání dat,
- růžovou barvou je případné dešifrování přenášených dat,
- červenou barvou jsou chyby znemožňující běh programu,
- oranžovou barvou jsou chyby znemožňující platnou analýzu či dešifrování daného telegramu a
- černou barvu je řízení samotného programu.

V následujících podkapitolách budou jednotlivé bloky aplikace představeny podrobněji.

### 7.9.1 Start programu v rámci operačního systému

Program je nyní spouštěn automaticky po startu operačního systému interpretem jazyka Python v příkazu screen. Tímto dojde k oddělení běhu programu od ostatních aplikací, možností vzdáleného připojení ke konzolovým výstupům aplikace a nezávislosti na případných restartech zařízení. Ukončení programu nastává pouze násilným ukončením aplikace, restartem zařízení nebo závažnou chybou při startu programu.



Obr. 7.2: Vývojový diagram aplikace pro vyčítání dat

## 7.9.2 Start programu z pohledu aplikace

Program při startu kontroluje, jestli má k dispozici všechny potřebné komponenty pro svůj běh. Program je závislý na knihovně PyCrypto, Serial nebo SQLite databázi. Dále program kontroluje přítomnost a možnost otevření sériového portu. V případě úspěšného otevření portu je na něj zaslán příznak pro probuzení komunikačního modulu z úsporného režimu. Po probuzení následuje příkaz, který nastaví modul do režimu skeneru v komunikačním módu T1. Pokud některá z operací selže, je zaznamenán chybový stav a dojde k ukončení programu.

## 7.9.3 Základní kontrola a cyklus příjmu dat

Následně dojde ke spuštění smyčky naslouchání příchozích telegramů. Každý příchozí telegram je podroben sérii kontrol, pro ověření správnosti příjmu. Jako první je telegram podroben kontrole délky odpovídající sudým násobkům. Následně je telegram podroben základní analýze položek aplikační a linkové vrstvy. Dochází ke kontrole délky telegramu a jeho CRC součtu. Je provedena kontrola obsahu CI-pole, Status pole a ConfigurationWord pole. Pokud některá z položek neodpovídá, telegram je zaevidován a aplikace se vrátí do stavu čekání na příchod dalšího telegramu. Na základě obsahu položky ConfigurationWord (viz Kap. 5.5.5) se program nadále větví na zpracování šifrovaného (Kap. 7.9.4) a nešifrovaného (Kap. 7.9.5) telegramu.

## 7.9.4 Dešifrování dat

Pokud je analýzou položky ConfigurationWord zjištěno šifrování dat přenášených dat algoritmem AES128 CBC, je zahájen proces dešifrování dat.

Díky vnitřní implementaci IQRF modulu (zmíněno v Kap. 4.2) jsou všechny zachycené šifrované pakety automaticky rozšifrovány pomocí AES klíče nahraného v paměti modulu. Jedná se však o klíč daného modulu, nikoliv vycítaného zařízení. Tato dešifrovaná data jsou tedy nevalidní. Celý postup dešifrování (viz Kód 7.1) se tak komplikuje:

1. Dojde ke stažení aktuálního AES klíče (viz Kap. 4.3) nastaveného v IQRF modulu, s pomocí něj a sestaveného inicializačního vektoru (viz Kap. 5.5.3) jsou přijatá data zašifrována zpět do šifrovaného stavu jaký mají při přenosu, tedy data vyslaná daným měřícím zařízením, zašifrována AES klíčem daného měřícího zařízení.
2. Pokud existuje, tak je z databáze načten odpovídající klíč příslušného měřícího zařízení a s pomocí již sestaveného inicializačního vektoru jsou data rozšifrována.

3. Správnost rozšifrování se ověřuje pomocí kontrolních bajtů, v případě AES šifrování mají první dva bajty rozšifrovaných dat hodnotu 2Fh.

```

from Crypto.Cipher import AES
1
2
3
4
5
6
7
8
9

# Encrypt telegram with AES key from IQRF module
encrytor_back = AES.new(AES_KEY_IQRF, AES.MODE_CBC, IV=AES_IV)
TELEGRAM_CRYPTED = encrytor_back.encrypt(TELEGRAM_DECRYPTED)

# Decrypt telegram with AES key of used device
encrytor_new = AES.new(AES_KEY_DEVICE, AES.MODE_CBC, IV=AES_IV)
TELEGRAM_ORIGINAL = encrytor_new.decrypt(TELEGRAM_CRYPTED)

```

Kód 7.1: Implementace AES dešifrování

Poté program s telegramem zachází jako s nešifrovaným, popsaným v Kap. 7.9.5. Pokud není nalezen AES klíč odpovídajícího zařízení, pole ConfigurationWord obsahuje neimplementovaný algoritmus dešifrování či se proces dešifrování nezdaří, program vyvolá výjimku, telegram je zaevidován a pokračuje se zpracováváním dalšího telegramu.

### 7.9.5 Parsování dat

Každý telegram je před svým zpracováním uložen do databáze, aby v případě potřeby (špatné dešifrování, neadekvátní desifrovací klíč, chyba aplikace, neznámý senzor, ...) mohlo být provedeno opětovné zpracování daného telegramu. Poté je analyzováno M-Pole a v případě že se jedná o výrobce, jehož parsovací schéma je v této aplikaci implementováno, dochází k vyparování přenášených hodnot (viz Kód 7.2). Následně v souladu s parsovacím schématem dochází k formátování a odpovídající interpretaci získaných dat (viz Kap. 7.1). Poté jsou získaná data uložena do databáze a zobrazena uživateli na výstup konzole.

```

# Parse values from Weptech
1
2
3
4
5
6
7
8
9

if (sensor_manu == "WEP"):
    if parsedstring[66:68] == "01": errors = "Battery dead"
        temperature = str(int(LSB(parsedstring[42:46])) / 10)
        humidity = str(int(LSB(parsedstring[52:56])) / 10)
        # Parse values from Bonega
elif (sensor_manu == "BON"):
    Spotreba = str(int(LSB(parsedstring[42:46]), 16))
    Cascteni = get_date(LSB(parsedstring[58:62])) + " " +
        get_time(LSB(parsedstring[54:58]))

```

Kód 7.2: Ukázka parsování dat

Pokud parsování dat selže, dojde k výjimce, daný telegram je zaevidován, v jeho zpracování se již nepokračuje a aplikace se vrátí do stavu čekání na příchod dalšího telegramu.

### 7.9.6 Uložení dat

Správně interpretované hodnoty doplněné o časovou značku a informaci o měřícím zařízení jsou zapsány do databáze. Do této databáze se ukládají všechny příchozí validně zpracované telegramy, určené k pozdějšímu zpracování. Po doplnění o časovou značku a údaje o zařízení je možné tyto data efektivně třídit či v nich vyhledávat. Ukázka implementace je v Kódu 7.3.

```
1 db = sqlite3.connect ('\\MainDatabase.db')
2 def sql(query):
3     db.execute(query)
4     db.commit()
5     output('SQL', query)
6     return
7 ...
8 sql("INSERT INTO TELEGRAMS VALUES ('"+time.strftime("%Y-%m-%d
%H:%M")+"', '"+parsedstring[0:4]+"', '"+parsedstring[4:34]+",
'+parsedstring[34:-4]+",
'+parsedstring[-4:]+', '+AES_IQRF_DEFAULT+')")
```

Kód 7.3: Ukázka ukládání dat

Prohlížení obsahu databáze je součástí vizualizační aplikace pod záložkou **Database explorer**.

### 7.9.7 Ošetření výjimek

Aplikace má ošetřeny dvě skupiny chybových stavů. Hrubé chyby vedoucí k násilnému ukončení programu a lehké chyby znemožňující analýzu konkrétního telegramu. Hrubé chyby mohou vyvolat chybějící komponenty (databáze, komunikační modul, sériový port, ...), zatímco lehké chyby nastanou v případě, že daný telegram nemůže být zpracován (nevalidní příjem telegramu, neznámá struktura telegramu, neznámé zařízení, neznámý výrobce zařízení, neplatný šifrovací klíč, neplatné parsovací schéma, ...), program vyvolá danou výjimku, zanechá zpracovávání aktuálního telegramu a následně přejde do stavu čekání na příchod dalšího telegramu.

Všechny tyto chyby jsou ukládány do příslušné tabulky v databázi, do chybového logu a taktéž sdělovány uživateli do konzole. Prohlížení obsahu chybových logů je součástí vizualizační aplikace pod záložkou **Logs explorer**.

## 7.10 Export dat

V případě potřeby je vizualizační aplikace (viz Kód 7.4) schopna dávkově vyexportovat uložená data daného senzoru za určitý časový úsek do Google Spreadsheets.

```
from oauth2client.service_account import ServiceAccountCredentials  
1  
  
scope = [ 'https://spreadsheets.google.com/feeds' ,  
2 'https://www.googleapis.com/auth/drive' ]  
3  
creds =  
4     ServiceAccountCredentials.from_json_keyfile_name('Account.json' ,  
      scope)  
client = gspread.authorize(creds)  
5  
...  
6  
DOKUMENT = client.create(dokument_name)  
7  
LIST = DOKUMENT.add_worksheet(list_name , 1 , 3)  
8  
...  
9  
for value in values:  
    10 LIST.append_row([value[ "DATETIME" ] , value[ "VAL1" ] , value[ "VAL2" ]])  
11
```

Kód 7.4: Ukázka exportu dat

Vzhledem k časové náročnosti (dáno odezvou Google Charts API [3]) při daném počtu naměřených hodnot (pro čidlo vysílající každou minutu je za den nasbíráno 1440 hodnot, jejichž export zabere cca 2 hodiny) je tato funkcionality implementovaná spíše pro nárazové exporty. V praxi se při automatických exportech velkých objemů naměřených hodnot projevila jako velmi náročná na výpočetní čas.

## 7.11 Vizualizace dat

Nad těmito uloženými daty se potom provádí vizualizace pomocí Google Charts API (viz. Kód 7.5).

```
//Load GoogleAPI and corechart package  
1  
google.charts.load('current' , { 'packages' :[ 'corechart' ]});  
2  
google.charts.setOnLoadCallback(drawChart);  
3  
  
// Create and draw our chart  
4 var chart = new  
5     google.visualization.AreaChart(document.getElementById('chart_div'));  
6  
chart.draw(data , options);  
7
```

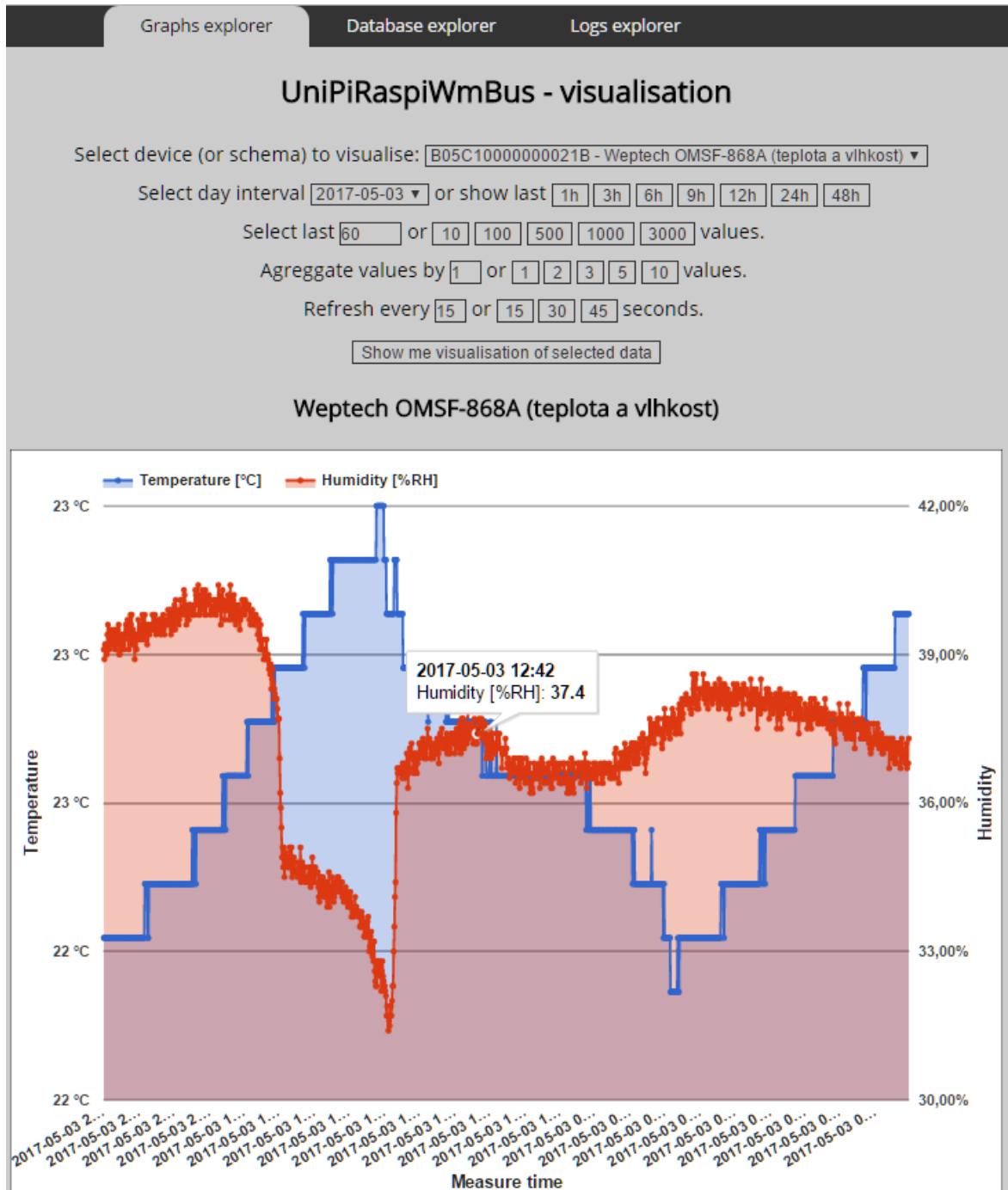
Kód 7.5: Ukázka vizualizace dat

To umožňuje interaktivní vykreslení a vyčítání uložených hodnot zachycených daným senzorem za vybraný časový úsek. Parametry vykreslení definuje funkce pro vykreslení grafu, zobrazená v Kódu 7.6.

```
// Define values and options of the graph
function drawChart() {
    var data = google.visualization.arrayToDataTable([
        ['Timestamp', 'Temperature (C)', 'Humidity (%RH)'],
        ['2017-04-09 18:10', 20.6, 35.8],
        ['2017-04-09 18:11', 20.5, 36.0],
        ['2017-04-09 18:12', 20.8, 35.9],
        ['2017-04-09 18:13', 20.9, 36.1],
        ['2017-04-09 18:14', 20.6, 36.0],
        ['2017-04-09 18:15', 20.7, 36.2],
        ['2017-04-09 18:16', 20.6, 35.9],
        ['2017-04-09 18:17', 20.6, 36.0],
        ['2017-04-09 18:18', 20.7, 36.2],
        ['2017-04-09 18:19', 20.6, 35.9]]);
    var options = {
        enableInteractivity: true,
        legend: { position: 'top', textStyle: { fontSize: 12, bold: true } },
        hAxis: { title: 'Measure time', format: 'mm-dd HH:MM',
            textStyle: { fontSize: 12, bold: true }, titleTextStyle: { fontSize: 14, bold: true, italic: false } },
        vAxes: {
            0: { title: 'Temperature', format: '###C', textStyle: { fontSize: 12, bold: true },
                titleTextStyle: { fontSize: 14, bold: true, italic: false }, gridlines: { color: 'gray' } },
            1: { title: 'Humidity', format: '###%', textStyle: { fontSize: 12, bold: true },
                titleTextStyle: { fontSize: 14, bold: true, italic: false }, gridlines: { color: 'gray' } }
        },
        series: {0: {pointShape: 'circle', targetAxisIndex:0}, 1: {pointShape: 'circle', targetAxisIndex:1}, 2: {pointShape: 'circle', targetAxisIndex:0}}
    };
}
```

Kód 7.6: Ukázka parametrizace vizualizovaných dat

Snímek obrazovky vizualizační aplikace je uveden na Obr. 7.3.



Obr. 7.3: Snímek obrazovky vizualizační aplikace

Záhlaví stránky obsahuje rozcestník:

- Graphs explorer - Samotná vizualizační aplikace, popsaná v Kap. 7.8 a 7.11.
- Database explorer - Webový prohlížeč obsahu databáze, popsaný v Kap. 7.7 a 7.9.6.
- Logs explorer - Prohlížeč průběžných i chybových logů, zmíněný v Kap. 7.9.7.

Stránka je rozdělena do dvou částí. V první části stránky se nachází formulář, pomocí kterého lze filtrovat data k vizualizaci:

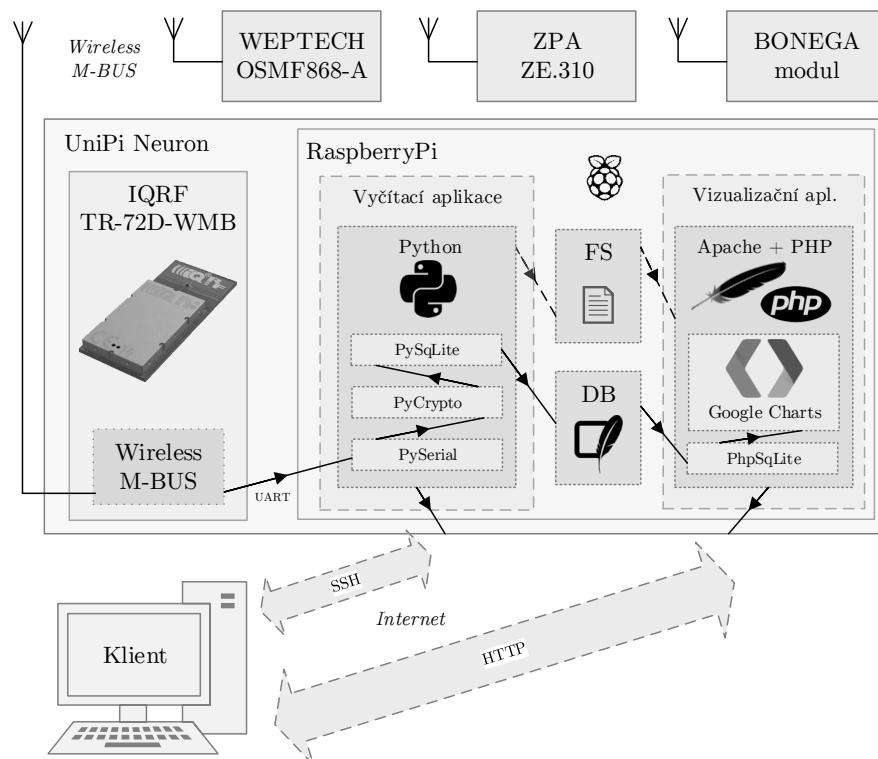
- výběr daného senzoru, případně schématu (spojení více senzorů do jednoho grafu),
- výběr dne k zobrazení,
- možnost zobrazení jen určitého počtu posledních hodnot daného čidla,
- možnost zobrazení jen určitého časového úseku příjmu daného čidla,
- možnost agregace hodnot. Tato volba umožňuje approximaci dat po zprůměrování několika následujících hodnot. Je určena pro orientační vykreslení dlouhého časového úseku s velkým množstvím hodnot,
- možnost automatického obnovení stránky v určitém intervalu.

Pod formulářem se nachází již vykreslený interaktivní graf.

Ukázky vizualizací zachycených dat (pro přehlednost přegenerovaných programů Matlab) jednotlivých zařízení jsou uvedeny v Příloze C.

## 7.12 Shrnutí realizace

Schéma výsledné realizace a vazby mezi jednotlivými HW a SW celky je zobrazeno na Obr. 7.4.



Obr. 7.4: Schéma výsledné realizace

## 8 ZÁVĚR

V této diplomové práci byla popsána problematika M2M (Machine-to-Machine) komunikace pomocí protokolu Wireless M-bus a její implementace do produktu UniPi NEURON.

V první části práce (Kap. 1) byla popsána M2M komunikace z pohledu spotřebitelského a průmyslového Internetu věcí.

Druhá část (Kap. 2) se zabývá embedded zařízeními pro IoT (Internet of Things), přináší přehled nejznámějších z nich, popisuje jejich možnosti, uvádí možnosti připojení senzorů a zmiňuje nedostatky zařízení. Zařízení RaspberryPi je následně použité k samotné implementaci v praktické části. Jsou zde popsány předchozí verze, důvod výběru konkrétního modelu, design i kroky potřebné k implementaci.

Třetí část (Kap. 3) obsahuje popis rozšiřující desky UniPi a zařízení UniPi NEURON. Popisuje blíže parametry obou zařízení, možnosti jejich konektivity a softwarového vybavení. Zařízení bylo vyvinuto primárně jako rozhraní pro příjem vstupních signálů, jejich využití a realizaci výstupní reakce na základě naprogramovaných algoritmů. Je vhodné pro monitorování, sběr a ukládání dat na vzdálený server, nebo jako výkonná a plně vybavená brána pro ostatní zařízení.

Čtvrtá část (Kap. 4) se zabývá Wireless M-Bus modulem TR-72D-WMB výrobce IQRF, komunikující přes sběrnici UART, a popisuje strukturu příkazů a formát dat pro komunikaci s tímto modulem.

Pátá část (Kap. 5) se zaměřila na protokol Wireless M-Bus, konkrétně na princip komunikace, režimy přenosu a jednotlivé vrstvy. Díky nutnosti znalosti fyzické a linkové vrstvy pro pozdější analýzu zachytávaných dat byly tyto vrstvy rozebrány podrobněji.

V šesté části (Kap. 6) byly popsány vyčítaná zařízení Bonega, Kamstrup, Wep-tech, ZPA a struktura dat jejich telegramů.

Závěrečná (Kap. 7) část obsahuje návrh a samotnou implementaci vzorové aplikace pro vyčítání a vizualizaci dat. Jsou popsány jednotlivé kroky nutné ke zprovoznění komunikace mezi RaspberryPi a vyčítaným senzorem, provedeno zachycení vzorového telegramu, jeho analýza a následné předání zvolených informací. Z výstupu aplikace je patrné, že pakety obsahují příslušná data, komunikace mezi modulem a zařízením funguje, data ze senzoru se přenášejí, následně vyčítají a přehledně zobrazují v implementované vizualizaci pomocí Google Charts API.

Na zakladě této realizace je vytvořena aplikace schopna analyzovat jen předem známá zařízení. Pokud by řešení mělo být plně využitelné pro Internet věcí, bylo by nutné implementovat velké množství parsovacích schémat, nebo vytvořit obecný algoritmus pro parsování datových jednotek všech výrobců dodržující platnou specifikaci.

## LITERATURA

- [1] Národní iniciativa Průmysl 4.0 *Ministerstvo průmyslu a obchodu*[online]. 2015 [cit. 2016-10-15]. Dostupné z: <http://www.spcr.cz/images/priloha001-2.pdf>
- [2] KORBEL, Petr. *Průmyslová revoluce 4.0: Za 10 let se továrny budou řídit samy a produktivita vzroste o třetinu*[online]. 2016 [cit. 2016-10-15]. Dostupné z: <http://byznys.ihned.cz/c1-64009970-prumyslova-revoluce-4-0-za-10-let-se-tovarny-budou-ridit-samy-a-produktivita-vzroste-o-tretinu>
- [3] Google Developers *Google Chart API* [online]. 2015 [cit. 2017-03-29]. Dostupné z: <https://developers.google.com/chart/>
- [4] VITEK, Jan. *Internet of Things: propojená budoucnost*[online]. 2016 [cit. 2016-10-15]. Dostupné z: <http://www.svethardware.cz/internet-of-things-propojena-budoucnost/39560>
- [5] POHANKA, Pavel. *Internet věcí*[online]. 2016 [cit. 2016-10-15]. Dostupné z: <http://i2ot.eu/internet-of-things/>
- [6] BARRAGAN, Hernando *About Wiring* [online]. 2016 [cit. 2016-10-15]. Dostupné z: <http://wiring.org.co/about.html>
- [7] Processing. *Arduino.cz* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <http://arduino.cz/processing/>
- [8] ArduinoBoard Duemilanove. *Arduino* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <https://www.arduino.cc/en/Main/ArduinoBoardDuemilanove>
- [9] ArduinoBoard Uno. *Arduino* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <https://www.arduino.cc/en/Main/ArduinoBoardUno>
- [10] ArduinoBoard Leonardo. *Arduino* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <https://www.arduino.cc/en/Main/ArduinoBoardLeonardo>
- [11] ArduinoBoard Mega. *Arduino* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <https://www.arduino.cc/en/Main/ArduinoBoardMega>
- [12] ArduinoBoard Due. *Arduino* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <https://www.arduino.cc/en/Main/ArduinoBoardDue>
- [13] ArduinoBoard Mini. *Arduino* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <https://www.arduino.cc/en/Main/ArduinoBoardMini>

- [14] ArduinoBoard Micro. *Arduino* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <https://www.arduino.cc/en/Main/ArduinoBoardMicro>
- [15] ArduinoBoard Nano. *Arduino* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <https://www.arduino.cc/en/Main/ArduinoBoardNano>
- [16] ArduinoBoard Fio. *Arduino* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <https://www.arduino.cc/en/Main/ArduinoBoardFio>
- [17] ArduinoBoard Lilypad. *Arduino* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <https://www.arduino.cc/en/Main/ArduinoBoardLilypad>
- [18] ArduinoBoard MKR1000. *Arduino* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <https://www.arduino.cc/en/Main/ArduinoMKR1000>
- [19] ArduinoBoard Yun. *Arduino* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <https://www.arduino.cc/en/Main/ArduinoBoardYun>
- [20] Arduino and Arduino-Compatible Hardware. *Arduino Playground* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <http://playground.arduino.cc/main/similarBoards>
- [21] Teensy USB Development Board. *PJRC* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <http://www.pjrc.com/teensy/>
- [22] RaspberryPi products. *Raspberry Pi* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <https://www.raspberrypi.org/products/>
- [23] Gertboard for Raspberry Pi *ELEMENT14 Community* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <https://www.element14.com/community/docs/DOC-69381/1/gertboard-for-raspberry-pi>
- [24] RaspberryPi Model A+. *Raspberry Pi* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <https://www.raspberrypi.org/products/model-a-plus/>
- [25] RaspberryPi 2 model B. *Raspberry Pi* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <https://www.raspberrypi.org/products/raspberry-pi-2-model-b/>
- [26] RaspberryPi 3 Model B. *Raspberry Pi* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <https://www.raspberrypi.org/products/raspberry-pi-3-model-b/>
- [27] RaspberryPi Zero. *Raspberry Pi* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <https://www.raspberrypi.org/products/pi-zero/>

- [28] Open Source Hardware Products *Banana Pi Products* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <http://www.banana-pi.org/product.html>
- [29] What's Orange Pi Plus? *OrangePi Community* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <http://www.orangepi.org/>
- [30] A series of open source hardware *CubieBoard* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <http://cubieboard.org/model/>
- [31] UpBoard - Specifications *UP - bidge the gap* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <http://www.up-board.org/up/specifications/>
- [32] SoC and Memory Specification *PINE64* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: [http://wiki.pine64.org/index.php/Main\\_Page#SoC\\_and\\_Memory\\_Specification](http://wiki.pine64.org/index.php/Main_Page#SoC_and_Memory_Specification)
- [33] ODROID Platforms *HardKernel - Products* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: [http://www.hardkernel.com/main/products/prdt\\_info.php](http://www.hardkernel.com/main/products/prdt_info.php)
- [34] BeagleBone Black *BeagleBoard.org Foundation* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <https://beagleboard.org/black>
- [35] Intel Galileo. *IoT Hardware Share* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <http://www.intel.com/content/www/us/en/embedded/products/galileo/galileo-overview.html>
- [36] Arduino Galileo. *Arduino* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <https://www.arduino.cc/en/ArduinoCertified/IntelGalileo>
- [37] Intel Edison. *IoT Hardware Share* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <http://www.intel.com/content/www/us/en/do-it-yourself/edison.html>
- [38] GIZMO 1 *GizmoSphere - Development unleashed* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <http://www.gizmosphere.org/products/gizmo-explorer-kit/>
- [39] GIZMO 2 *GizmoSphere - Development unleashed* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <http://www.gizmosphere.org/products/gizmo-2/>
- [40] UniPi.technology *UniPi.technology* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <http://unipi.technology/>
- [41] ZELENÁ DATA - Datacentrum s inteligentní energií společnosti Faster CZ. *ZELENÁ DATA - DATACENTRUM FASTER* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <http://zelenadata.cz/cs/>

- [42] UniPi board *UniPi.technology* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <http://unipi.technology/product/unipi/>
- [43] UniPi Neuron S103 *UniPi.technology* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <http://unipi.technology/product/unipi-neuron-s103/>
- [44] Sběrnice USART *Wikipedie - otevřená encyklopédie* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <https://cs.wikipedia.org/wiki/USART>
- [45] PiBrella compatibility *ModMyPi* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <http://forum.modmypi.com/technical-support/pibrella-compatibility-t181.html>
- [46] TR-72D-WMB series *IQRF - Technology for Wireless* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <http://www.iqrf.org/products/transceivers/tr-72d-wmb>
- [47] MERVIS *UniPi.technology* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <http://unipi.cz/software/mervis/>
- [48] Wireless Meter Bus, WM-Bus Technology *Radio-Electronics.com - Adrio Communications Ltd* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <http://www.radio-electronics.com/info/wireless/wireless-mbus/basics-tutorial.php>
- [49] EN 13757-1. *Communication system for and remote reading of meters - Part 1: Data exchange*. Wien: Austrian Standards Institute. [online] 2016 [cit. 2016-12-14] Dostupné z: <https://shop.austrian-standards.at/Preview.action;jsessionid=4B46107107AC62A5CB24E33F6A51A5E4?preview=&dokkey=467673&selectedLocale=en>
- [50] FLAG - Registered Manufacturers Identification Characters *FLAG Association Limited* [online]. 2008 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <http://www.dlms.com/flag/INDEX.HTM>
- [51] Sběrnice Wireless M-BUS - jde to i bezdrátově... *Automatizace.hw.cz* [online]. 2010 [cit. 2014-10-28]. Dostupné z: <http://automatizace.hw.cz/sbernice-wireless-mbus-jde-i-bezdratove>
- [52] EN 13757-4. *Communication systems for meters and remote reading of meters - Part 4: Wireless meter readout (Radio Meter reading for operation in the 868-870 MHz SRD band)*. [online] 2016 [cit. 2016-12-14] Brusel: EUROPEAN COMMITTEE FOR STANDARDIZATION, 2003. Dostupné z: <http://oldfjarrvarme.unc.se/download/1309/fj>

- [53] Vachta, Jiří. *Implementace protokolu M-Bus* Plzeň:Západočeská univerzita v Plzni, Fakulta elektrotechnická. [online]. 2012 [cit. 2017-03-29]. Dostupné z: [https://theses.cz/auth/system/podobny\\_uzel?uzel=058825147395d452](https://theses.cz/auth/system/podobny_uzel?uzel=058825147395d452)
- [54] Fairhurst, Garry. *Manchester Encoding* [online]. 2007 [cit. 2017-03-29]. Dostupné z: <http://www.erg.abdn.ac.uk/users/gorry/course/phy-pages/man.html>
- [55] SILICON LABS. WIRELESS M-BUS SOFTWARE IMPLEMENTATION. 2010, 14 s. Dostupné z: <https://www.silabs.com/Support%20Documents/TechnicalDocs/AN451.pdf>
- [56] M-Bus Usergroup *The M-Bus: A Documentation* [online]. 1998 [cit. 2017-03-29]. Dostupné z: <http://www.m-bus.com/mbusdoc/md8.php>
- [57] National Institute of Standards and Technology *DATA ENCRYPTION STANDARD (DES)* [online]. 2001 [cit. 2017-03-29]. Dostupné z: <http://csrc.nist.gov/publications/fips/fips46-3/fips46-3.pdf>
- [58] National Institute of Standards and Technology *ADVANCED ENCRYPTION STANDARD (AES)* [online]. 2001 [cit. 2017-03-29]. Dostupné z: <http://nvlpubs.nist.gov/nistpubs/FIPS/NIST.FIPS.197.pdf>
- [59] Wireless M-Bus / OMS Humidity and temperature sensor WEP-OMSF-868A *WEPTECH elektronik GmbH* [online]. 2016 [cit. 2016-12-14]. Dostupné z: <https://www.weptech.de/products/oms-humidity-and-temperature-sensor-wep-omsf-868a.html>
- [60] Ultra-antimagnetické bytové vodoměry s bezdrátovým přenosem dat *Vodoměry BONEGA* [online]. 201 [cit. 2017-2-20]. Dostupné z: <http://www.bonega.cz/vodomery/index.htm>
- [61] Nejflexibilnější měřič na trhu MULTICAL 403 *Kamstrup ČR* [online]. 2016 [cit. 2017-03-11]. Dostupné z: <https://www.kamstrup.com/cs-cz/products-and-solutions/thermal-energy-meters/multical-403>
- [62] Třífázový elektroměr ZE310 *ZPA Smart Energy a.s.* [online]. 2016 [cit. 2017-03-11]. Dostupné z: <https://www.zpa.cz/produkty-a-reseni/elektromery:c1/ze-310:p4.htm>
- [63] The Open Metering System specification *OMS-Group* [online]. 2016 [cit. 2017-03-11]. Dostupné z: <http://oms-group.org/en/oms-group/about-oms-group/>

# **SEZNAM SYMBOLŮ, VELIČIN A ZKRATEK**

ACK	Acknowledgement
ADC	Analog to Digital Converter
AES	Advanced Encryption Standard
AMR	Automated Meter Reading
API	Application Programming Interface
APU	Accelerated Processing Unit
ARM	Advanced (Acorn) RISC Machine
AVR	Alf & Vegard Risc procesor
bd	baud
b	bit
B	Byte
CAN	Controller Area Network
CBC	Cipher Block Chaining
cIoT	Customer IoT
CPU	Central Processing Unit
CR	Carriage Return
CRC	Cyclic Redundancy Check
CSI	Camera Serial Interface
CVBS	Color Video Blank Sync
dBm	decibel on milliwatt
DAC	Digital to Analog Converter
DES	Data Encryption Standard
DIB	Data Information Block
DIF	Data Information Field

DIFE	Data Information Field Extended
DIP	Dual Inline Package
DPA	Direct Peripheral Access
DSI	Display Serial Interface
EEPROM	Electrically Erasable Programmable Read-Only Memory
eMMC	embedded MultiMedia Card
ESD	ElectroStatic Discharge
FPU	Floating-Point Unit
GPIO	General Purpose Input Output
GB	GigaByte
GHz	GigaHertz
GPU	Graphical Processing Unit
HDMI	High-Definition Multimedia Interface
HCA	Heat Cost Allocator
Hz	Hertz
H2H	Human to Human
ICSP	In Circuit Serial Programming
IDE	Integrated Development Environment
IIoT	Industry IoT
IoP	Internet of People
IoS	Internet of Services
IoT	Internet of Things
ISM	Industrial, Scientific and Medical
IR	Infrared Radiation
IV	Initialization Vector

I/O	Input / Output
I2C	Inter-Integrated Circuit
I2S	Inter-Integrated Sound
JTAG	Joint Test Action Group
KB	KiloByte
kHz	KiloHertz
LRADC	Low Resolution Analog to Digital Converter
LSB	Least Significant Bit
LVDS	Low-Voltage Differential Signaling
MB	MegaByte
M-Bus	Meter Bus
MCU	Micro-Controller Unit
MHz	MegaHertz
MicroSD	Micro Secure Digital
MISO	Master Input Slave Output
MOSI	Master Output Slave Input
MSB	Most Significant Bit
MTC	Machine Type Communication
MTCD	Machine Type Communication Device
MTCG	Machine Type Communication Gateway
M2M	Machine to Machine
NRZ	Non Return to Zero
OMS	Open Metering Standard
OTG	On The Go
PCI	Peripheral Component Interconnect

PLC	Programmable Logic Controller
PoE	Power over Ethernet
PS2	Personal System/2
PWM	Pulse Width Modulation
QoE	Quality of Experience
REQ	Request
RSSI	Received Signal Strength Indication
RTC	Real Time Clock
RF	Radio Frequency
RX	Receive
RZ	Return to Zero
SATA	Serial Advanced Technology Attachment
SCI	Serial Communications Interface
SCLK	Serial Clock
SD	Secure Digital
SDIO	Serial Data Input Output
SMD	Surface Mount Device
SoC	System on Chip
SPI	Serial Peripherals Interface
SRAM	Static Random Access Memory
SRD	Short Range Device
SS	Slave Select
TX	Transmit
UART	Universal Asynchronous Receiver/Transmitter
USB	Universal Serial Bus

VIB	Value Information Block
VIF	Value Information Field
VIFE	Value Information Field Extended
Wi-Fi	Wireless Fidelity
WM-Bus	Wireless Meter Bus

# **SEZNAM PŘÍLOH**

<b>A</b>	<b>Přehled parametrů jednotlivých jednodeskových počítačů</b>	<b>104</b>
<b>B</b>	<b>Ukázka zachycených dat</b>	<b>105</b>
<b>C</b>	<b>Ukázka vizualizace dat</b>	<b>106</b>
<b>D</b>	<b>Obsah přiloženého CD</b>	<b>109</b>

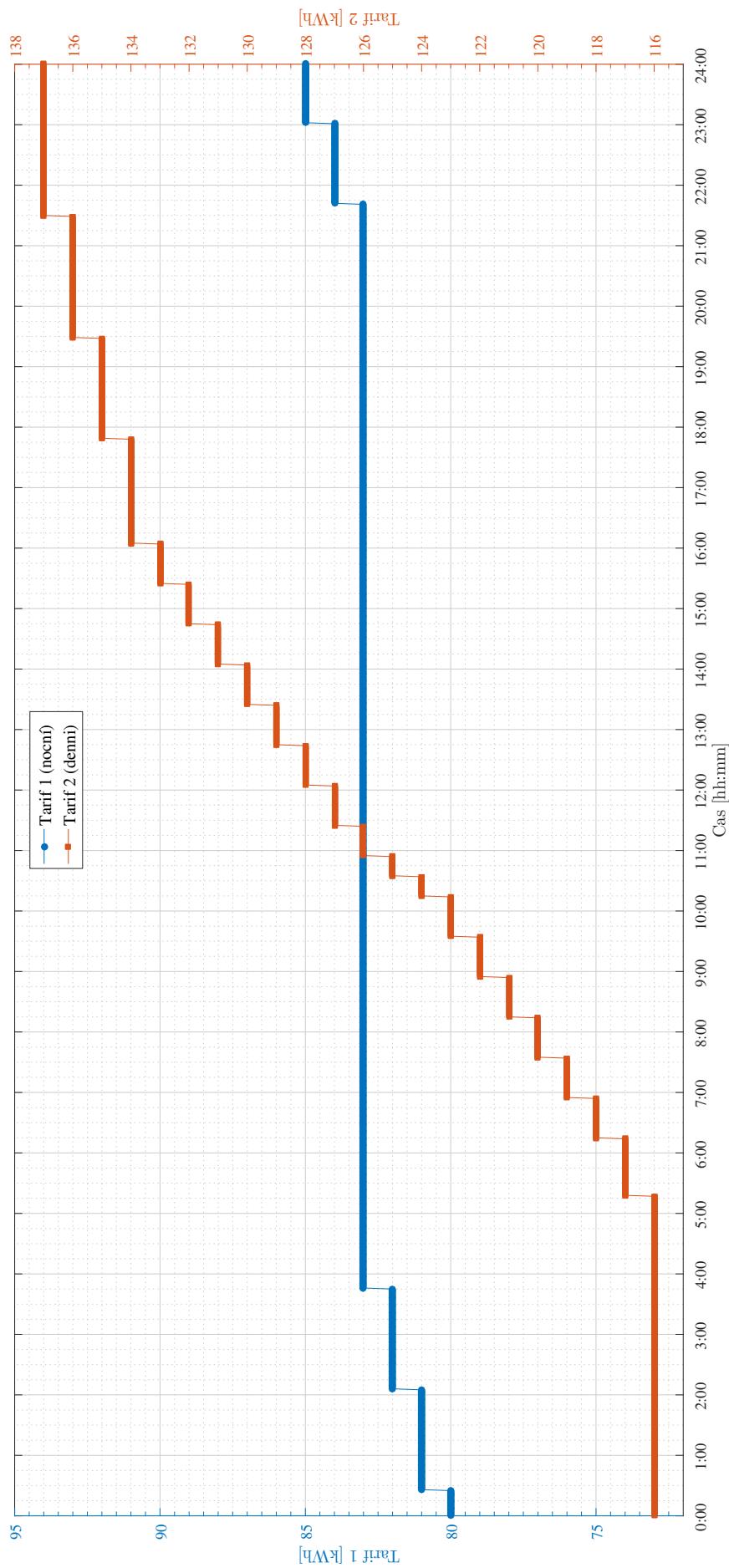
# A PŘEHLED PARAMETRŮ JEDNOTLIVÝCH JEDNODĚSKOVÝCH PO-ČÍTAČŮ

Výrobce desky		Označení modelu		Mikrokontroler		Platforemá		EEPROM [KiB]		RAM [KiB]		Flash [KiB]		Překvapení		MicroSD		Mini PCI-e		SATA		PCIe		Bluetooth		Grafický výstup		HDMI		Podpora sběrnice		USB rozhraní		Rozmery	
Dicimila	ATmega168	ARM	16 MHz	16	0.5	1	14	6	6	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	FTDI	68.6 x 53.3 mm						
Duemilanove (v2)	ATmega328P	ARM	16 MHz	32	1	2	14	6	6	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	FTDI	68.6 x 53.3 mm							
Uno (R3)	ATmega328P	ARM	16 MHz	32	1	2	14	6	6	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	FTDI	68.6 x 53.3 mm							
Due	ATMEVL SAM3U	ARM	84 MHz	512	1	96	54	12	16	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	Prog + Native	101.5 x 53.3 mm								
Mega (2560)	ATmega2560	ARM	16 MHz	256	4	8	54	14	16	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	FTDI	101.5 x 53.3 mm								
Leonardo	ATmega32u4	ARM	16 MHz	32	1	2	14	6	12	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	FTDI	68.6 x 53.3 mm								
Fio	ATmega328P	ARM	8 MHz	32	1	2	14	6	8	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	UART	40.6 x 27.9 mm								
Mini	ATmega328P	ARM	16 MHz	32	1	2	14	6	8	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	FTDI	30.5 x 18.0 mm								
Micro	ATmega32u4	ARM	16 MHz	32	1	2.5	20	7	12	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	FTDI	50.0 x 13.0 mm								
Nano v2	ATmega328	ARM	16 MHz	32	1	2	14	6	8	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	FTDI	43.0 x 18.0 mm								
LilyPad (v2)	ATmega328V	ARM	8 MHz	16	0.5	1	14	6	6	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	UART	ø 50mm								
Yún	Atheros AR9331	x86	400 MHz	16 MB	-	64 MB	-	1	1	34	21	1	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	Atmega32u4	68.6 x 53.3 mm							
Teensy (v 3.2)	MK20DX256	ARM	72 MHz	256	64	2	14	6	6	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	FTDI	30.5 x 18.0 mm								
Freeduino	ATmega168	ARM	16 MHz	16	0.5	1	14	6	6	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	FTDI	68.6 x 53.3 mm								
Labduino	ATmega328P	ARM	16 MHz	32	1	2	14	6	6	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	FTDI	51.0 x 51.0 mm								
Arduino Libero	ATmega168	ARM	16 MHz	16	0.5	1	14	6	6	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	FTDI	68.6 x 53.3 mm								
Bare Bones Board	ATmega328P	ARM	16 MHz	32	1	2	20	6	6	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	FTDI	50.7 x 40.6 mm								
Nanode	ATmega328P	ARM	16 MHz	32	1	2	14	6	6	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	FTDI	68.6 x 53.3 mm								
Freeduino	ATmega328P	ARM	16 MHz	32	1	2	14	6	6	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	FTDI	68.6 x 53.3 mm								
Seeduino	ATmega1280	ARM	16 MHz	128	4	8	54	14	16	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	FTDI	68.6 x 53.3 mm								
Diavolino	ATmega328P	ARM	16 MHz	32	1	2	14	6	6	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	FTDI	68.6 x 53.3 mm								
Boarduino	ATmega328P	ARM	16 MHz	16	0.5	1	14	6	6	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	FTDI	75.0 x 20.0 mm								
Galleo	Intel Quark X1000	x86	400 MHz	8 MB	8	256 MB	14	6	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	2 x USB	123.8 x 72.0 mm								
Edison	Intel Atom + Intel Quark	x86	500 MHz	4 GB	8	1 GB	20	4	6	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	idle desktop	35.5 x 25.0 mm							
AMD	Gizmo 1	AMD GX210H A	amd64	1 GHz	ne	-	1 GB	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	FTDI	101.6 x 101.6 mm							
Raspberry Pi 2	Raspberry Pi Zero	Broadcom BCM2835	ARM	1.1 GHz	ne	-	1 GB	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	2x USB	68.6 x 53.3 mm								
Raspberry Pi 3	Raspberry Pi 2	Broadcom BCM2837	ARM	1.2 GHz	ne	-	1 GB	13	1	ne	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	4x USB SoC	65.6 x 56.0 mm								
Raspberry Pi 3	Raspberry Pi 3	Broadcom BCM2835	ARM	1.1 GHz	ne	-	512 MB	13	1	ne	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	1x USB SoC	65.6 x 30 x 5 mm								
Banana Pi (M3)	Allwinner A83T	ARM	1.8 GHz	8 GB	-	2 GB	13	1	ne	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	2x USB SoC	92.0 x 60.0 mm									
OrangePi (+2)	Allwinner H3	ARM	1.6 GHz	16 GB	-	2 GB	13	1	ne	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	4x USB SoC	108 x 67.0 mm									
CubieBoard (v5)	Allwinner H8	ARM	2 GHz	8 GB	-	2 GB	auto	ne	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	3x USB SoC	110 x 80 mm									
UpBoard (v1)	Intel X5-Z8350	ARM	1.92 GHz	64 GB	-	4 GB	auto	auto	ne	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	4x USB SoC	85.6 x 56.5 mm									
Raspberry klonov	HardKernel Odroid (C2)	Cortex A53	ARM	1.2 GHz	ne	-	2 GB	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	2x USB SoC	127 x 79 mm									
PINE64 (+2)	Analogic S905	ARM	1.5 GHz	2 GB	ne	-	2 GB	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	4x USB SoC	85.0 x 56.0 mm									
BeagleBoard (Black)	Shara A3335S/9	ARM	1.1 GHz	2 GB	-	512 MB	auto	8	auto	4	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	auto	2x USB SoC	86.4 x 53.3 mm									

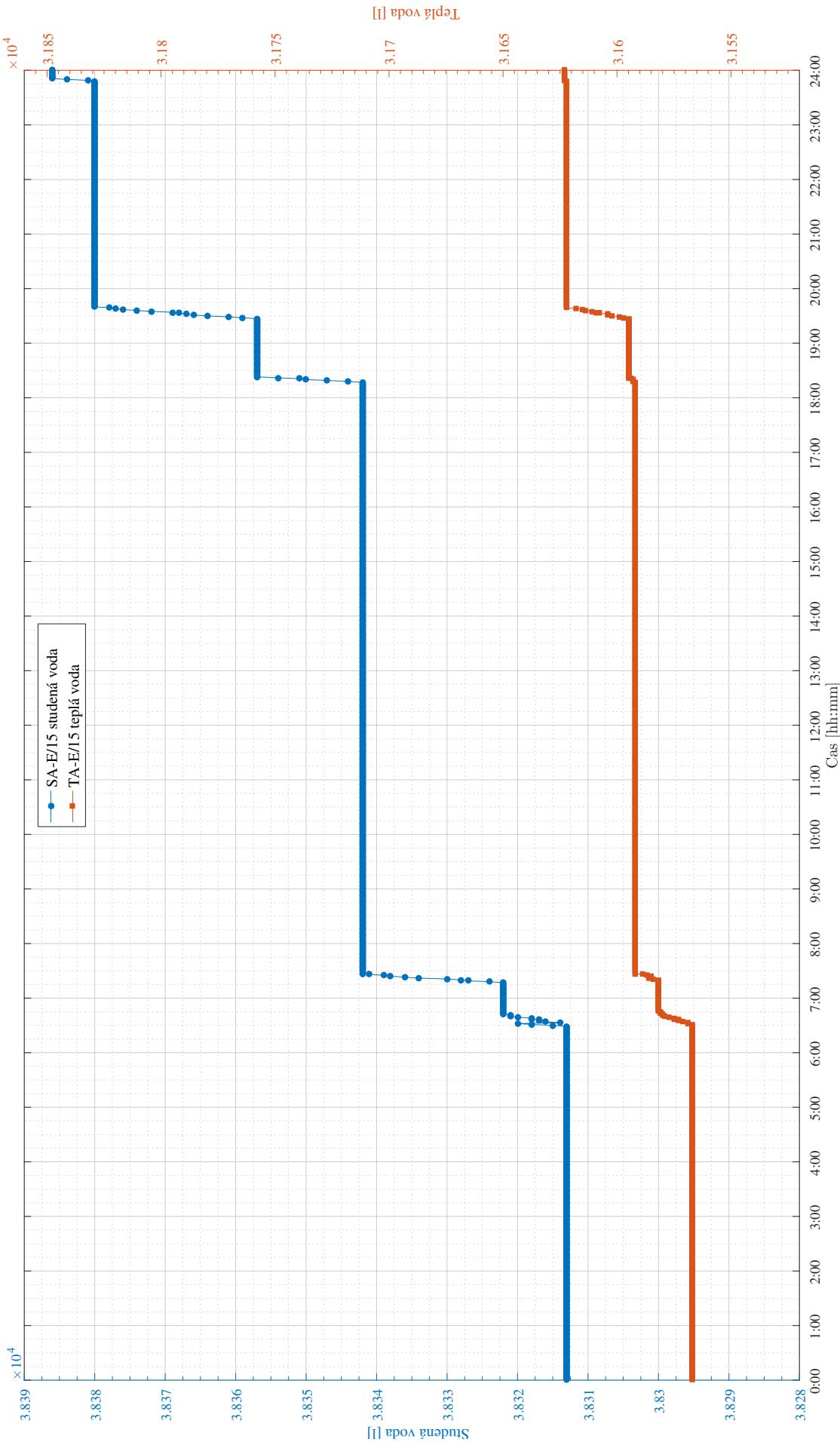
## B UKÁZKA ZACHYCENÝCH DAT

19/04/2017 20:47:48 Running in : Real sniffer mode.  
 19/04/2017 20:47:48 Device is on AMA0: True  
 19/04/2017 20:47:49 Device is waked up: OK  
 19/04/2017 20:47:50 Device is **set** as Sniffer T: OK  
 19/04/2017 20:47:51 Default AES key **set**: OK  
 19/04/2017 20:47:51 Sniffing now:  
 19/04/2017 20:48:14 AccNo: 181 Device: BON.06.00000121.01 RSSI: -45dB AES: True Volume: 315671  
 19/04/2017 20:48:46 AccNo: 182 Device: BON.07.00000121.01 RSSI: -46dB AES: True Volume: 286781  
 19/04/2017 20:48:47 AccNo: 203 Device: WEP.1b.00000010.02 RSSI: -39dB AES: True Temp.: 20.4C Hum.: 35.1%  
 19/04/2017 20:49:12 AccNo: 71 Device: ZPA.02.01754247.01 RSSI: -74dB AES: False Tar.1: 3.0kWh Tar.2: 11.0kWh  
 19/04/2017 20:49:19 AccNo: 182 Device: BON.06.00000121.01 RSSI: -48dB AES: True Volume: 315671  
 19/04/2017 20:49:48 AccNo: 204 Device: WEP.1b.00000010.02 RSSI: -44dB AES: True Temp.: 20.4C Hum.: 35.0%  
 19/04/2017 20:49:49 AccNo: 183 Device: BON.07.00000121.01 RSSI: -47dB AES: True Volume: 286781  
 19/04/2017 20:50:12 AccNo: 71 Device: ZPA.02.01754247.01 RSSI: -75dB AES: False Tar.1: 3.0kWh Tar.2: 11.0kWh  
 19/04/2017 20:50:18 AccNo: 183 Device: BON.06.00000121.01 RSSI: -49dB AES: True Volume: 315671  
 19/04/2017 20:50:48 AccNo: 205 Device: WEP.1b.00000010.02 RSSI: -42dB AES: True Temp.: 20.4C Hum.: 35.2%  
 19/04/2017 20:50:50 AccNo: 184 Device: BON.07.00000121.01 RSSI: -48dB AES: True Volume: 286781  
 19/04/2017 20:51:12 AccNo: 71 Device: ZPA.02.01754247.01 RSSI: -76dB AES: False Tar.1: 3.0kWh Tar.2: 11.0kWh  
 19/04/2017 20:51:22 AccNo: 184 Device: BON.06.00000121.01 RSSI: -46dB AES: True Volume: 315671  
 19/04/2017 20:51:48 AccNo: 206 Device: WEP.1b.00000010.02 RSSI: -38dB AES: True Temp.: 20.4C Hum.: 35.0%  
 19/04/2017 20:51:52 AccNo: 185 Device: BON.07.00000121.01 RSSI: -48dB AES: True Volume: 286781  
 19/04/2017 20:52:12 AccNo: 71 Device: ZPA.02.01754247.01 RSSI: -72dB AES: False Tar.1: 3.0kWh Tar.2: 11.0kWh  
 19/04/2017 20:52:24 AccNo: 185 Device: BON.06.00000121.01 RSSI: -50dB AES: True Volume: 315671  
 19/04/2017 20:52:49 AccNo: 207 Device: WEP.1b.00000010.02 RSSI: -40dB AES: True Temp.: 20.4C Hum.: 34.9%  
 19/04/2017 20:52:52 AccNo: 186 Device: BON.07.00000121.01 RSSI: -51dB AES: True Volume: 286781  
 19/04/2017 20:53:12 AccNo: 71 Device: ZPA.02.01754247.01 RSSI: -78dB AES: False Tar.1: 3.0kWh Tar.2: 11.0kWh

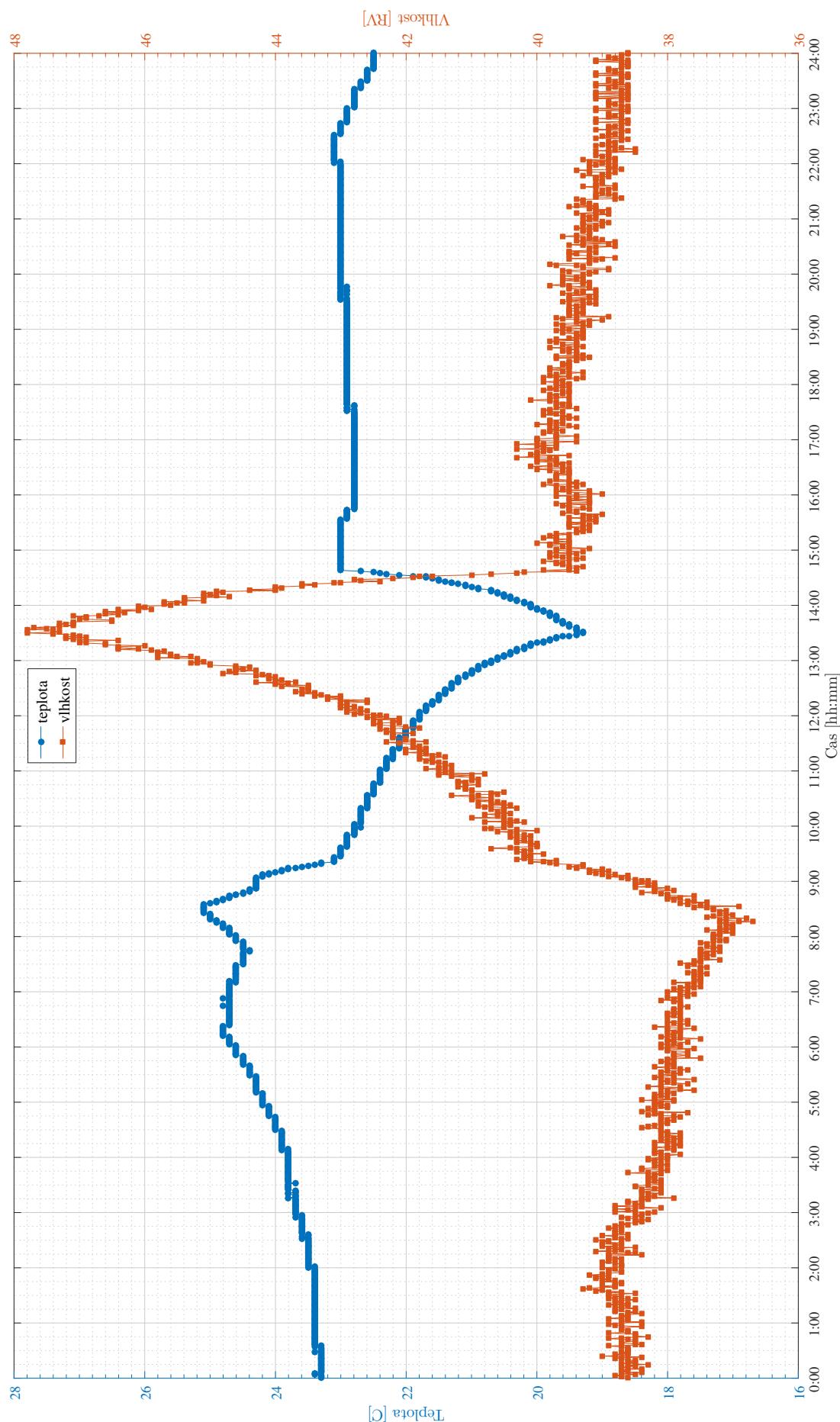
## C UKÁZKA VIZUALIZACE DAT



Obr. C.1: Vizualizace měření elektroměrem ZPA (interval 24 hodin)



Obr. C.2: Vizualizace měření vodoměry Bonega (interval 24 hodin)

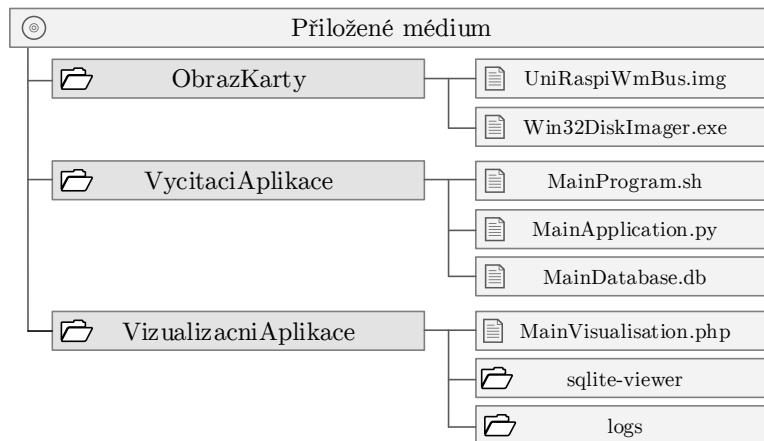


Obr. C.3: Vizualizace měření čidlem Weptech (interval 24 hodin)

## D OBSAH PŘILOŽENÉHO CD

K diplomové práci je přiloženo CD, obsahující bitový obraz MicroSD karty se systémem Raspbian, ve kterém je nainstalováno a nastaveno vše potřebné ke spuštění vzorové aplikace a zahájení komunikace s vyčítanými Wireless M-Bus zařízeními. Taktéž jsou zde uloženy zdrojové kódy vyčítací i vizualizační aplikace.

Médium obsahuje následující strukturu:



Návod pro spuštění aplikace:

1. Pomocí aplikace Win32DiskImager z \ObrazKarty\Win32diskimager.exe zařaďte obraz \ImageKarty\UniPiRaspiWmBus.img na pamětovou kartu typu MicroSD minimální velikosti 4GB.
2. Kartu zasuňte do jednotky UniPi Neuron a zapněte tuto jednotku. Po startu jednotky dojde k aktivaci aplikace a zachytávání WM-Bus komunikace.
3. Jednotka očekává přidělení IP adresy z DHCP serveru. Po přidělení IP adresy lze provádět vizualizaci zachytávaných dat pomocí aplikace na adrese <http://ip-adresa-jednotky/>
4. Případně po ssh (port 22022) přihlášení [unipiraspibus\wmbusunipirasp] a zadání příkazu screen -r lze sledovat přímo výstup aplikace v konzoli.

Vyčítací aplikace může být spuštěna samostatně, bez přítomnosti RaspberryPi, rozšiřující desky UniPi či IQRF komunikačního modulu. Je implementován demonstrační režim s předpřipravenou sadou dříve zachycených telegramů:

- Režim příjmu zašifrovaných telegramů modulem IQRF:  
`python MainApplication.py aes_iqrf`
- Režim příjmu zašifrovaných obecných telegramů:  
`python MainApplication.py aes_clean`
- Režim příjmu nešifrovaných telegramů:  
`python MainApplication.py clean`