

CARRERA DE ESPECIALIZACIÓN EN SISTEMAS EMBEBIDOS

MEMORIA DEL TRABAJO FINAL

Sistema de monitoreo de cultivos agrícolas

Autor:

Ing. Mario Fernando Aguilar Montoya

Director:

Esp. Ing. Julian Bustamante Narvaez (TECREA SAS)

Jurados:

Dr. Ing. Javier Andrés Redolfi (UTN-FRSF)
Mg. Lic. Leopoldo Zimperz (FIUBA)
Esp. Ing. Felipe Calcavecchia (FIUBA)

*Este trabajo fue realizado en la ciudad de Tarija,
entre junio de 2022 y agosto de 2023.*

Resumen

En la presente memoria se aborda el diseño e implementación de un sistema de adquisición de datos para el monitoreo de cultivos agrícolas realizado como emprendimiento personal. Este trabajo pretende ayudar al agricultor a gestionar de mejor manera sus recursos. Para su desarrollo fueron fundamentales los conocimientos adquiridos en la carrera tales como conceptos de modularización, testing de software, sistemas operativos en tiempo real, protocolos de comunicación y programación de microcontroladores.

Agradecimientos

En primer lugar a mi familia y amigos que siempre me brindan su apoyo y confianza.

A mi director por su paciencia, guía y consejo en todo momento.

A mis compañeros y maestros de la CESE, por los aportes y enseñanzas que me dieron a lo largo de la especialización.

Índice general

Resumen	I
1. Introducción general	1
1.1. Introducción	1
1.1.1. Internet de las cosas	1
1.1.2. Sistemas de monitoreo de cultivos agrícolas	2
1.2. Estado del arte	2
1.2.1. Libelium	2
1.2.2. Nodo RF-M1 DropControl	3
1.3. Objetivo y alcances	4
1.3.1. Objetivo	4
1.3.2. Alcances	4
2. Introducción específica	5
2.1. Componentes principales de hardware	5
2.1.1. Plataforma de desarrollo STM32 NUCLEO-L432KC	5
2.1.2. Módulo De Comunicación LTE IOT 2 CLICK	6
2.1.3. Sensor AHT10	7
2.1.4. Sensor ML8511	7
2.1.5. Sensor de Humedad de Suelo HL-69 (Resistivo)	7
2.2. Herramientas de software y testing utilizados	8
2.2.1. STM32 CubeIDE	8
2.2.2. FreeRTOS	8
2.2.3. CEDLING	9
2.3. Protocolos de Comunicación	9
2.3.1. UART	9
2.3.2. I2C	9
2.3.3. MQTT	9
2.4. Plataformas IoT	10
2.4.1. Ubidots	10
2.4.2. ThingsBoard	10
3. Diseño e implementación	11
3.1. Diagrama de bloques general del sistema	11
3.2. Arquitectura de firmware	12
3.2.1. Capa HAL	12
3.2.2. Capa drivers	13
3.2.3. Capa aplicación	13
3.3. Desarrollo del firmware	14
3.3.1. Tarea loop del sistema	14
3.3.2. Tarea adquisicion de datos	15
3.3.3. Tarea manejador de alarmas	16
3.3.4. Tarea manejador del servidor	16

3.4.	Controladores implementados	18
3.4.1.	Controlador sensor AHT10	18
3.4.2.	Controlador modulo de comunicacion BG96	19
3.5.	Desarrollo del hardware	23
3.5.1.	Esquematico	23
3.5.2.	PCB del hardware	25
3.5.3.	Fabricacion circuito impreso	25
3.6.	Paneles de visualizacion	26
3.6.1.	Panel principal	26
3.6.2.	Panel nodo sensor	27
4.	Ensayos y resultados	29
4.1.	Pruebas funcionales del hardware	29
5.	Conclusiones	31
5.1.	Conclusiones generales	31
5.2.	Próximos pasos	31
	Bibliografía	33

Índice de figuras

1.1. Modulo Smart Agriculture PRO.	3
1.2. Modulo RF-M1 de DropControl.	3
2.1. Plataforma de desarrollo NUCLEO-L432KC.	6
2.2. Módulo LTE IOT 2 CLICK.	6
2.3. Sensor AHT10.	7
2.4. Módulo Sensor ML8511.	7
2.5. Módulo Sensor HL-69.	8
2.6. Logo FreeRTOS.	8
2.7. Arquitectura de publicación/suscripción de MQTT.	9
2.8. Ejemplo interfaz gráfica Ubidots.	10
2.9. Ejemplo interfaz gráfica ThingsBoard.	10
3.1. Diagrama general del sistema IoT.	11
3.2. Capas del firmware.	12
3.3. Diagrama de flujo inicio firmware.	14
3.4. Diagrama de flujo tarea loop.	15
3.5. Diagrama de flujo tarea de adquisicion de datos.	16
3.6. Diagrama de flujo tarea manejador de alarmas.	16
3.7. Diagrama de flujo tarea conexion server MQTT.	17
3.8. Maquina de estados down servidor.	17
3.9. Maquina de estados up servidor.	18
3.10. Esquematico pagina raiz.	23
3.11. Esquematico conectores modulos.	23
3.12. Esquematico interfaz de debug.	24
3.13. Esquematico conectores sensores.	24
3.14. Esquematico conectores alimentacion.	24
3.15. PCB del proyecto.	25
3.16. 3D del tarjeta desarrollada.	25
3.17. PCB ensamblado.	25
3.18. Panel principal de la interfaz grafica.	26
3.19. Panel nodo sensor.	27

Índice de tablas

Capítulo 1

Introducción general

En este capítulo se hace una breve introducción a la necesidad que condujo al desarrollo del trabajo. Se presenta el concepto de internet de las cosas o IoT (del inglés *Internet of Things*) y el estado del arte de dispositivos similares. Asimismo, se explica el objetivo y los alcances del trabajo.

1.1. Introducción

En los últimos años la agricultura ha enfrentado muchos desafíos, desde una creciente población mundial a ser alimentada, hasta requisitos de sostenibilidad y restricciones ambientales debido al cambio climático y el calentamiento global.

La agricultura es uno de los sectores que más sufre la escasez de agua que existe actualmente en el mundo, uno de los objetivos de implementar la tecnología IoT en este sector, es el de lograr una gestión eficiente y sostenible de los recursos hídricos.

Esto obliga a implementar soluciones que permitan modernizar las prácticas agrícolas. En este contexto, la Agricultura 4.0 representa la última evolución de la agricultura de precisión. La misma se encuentra basada en el concepto de agricultura inteligente, donde convergen el uso de internet de las cosas, computación en la nube, aprendizaje automático para el análisis de grandes volúmenes de datos, vehículos no tripulados y robótica [1].

1.1.1. Internet de las cosas

El concepto de internet de las cosas se refiere a la interconexión digital de dispositivos y objetos a través de una red, es decir, dispositivos como sensores y/o actuadores, equipados con una interfaz de comunicación, unidades de procesamiento y almacenamiento. Estos dispositivos tienen la capacidad de adquirir, intercambiar y transferir datos a la red mediante alguna tecnología de comunicación inalámbrica [2].

El IoT puede usarse a favor de la sostenibilidad, no cabe duda de que Internet es un facilitador de iniciativas sostenibles. De acuerdo con el Foro Económico Mundial la mayoría de los proyectos con internet de las cosas se centran en la eficiencia energética en las ciudades, energías sostenibles y el consumo responsable [3].

Por ejemplo:

- Eficiencia energética: en este sector se interconectan sensores, algoritmos y redes de comunicación para anticipar la demanda eléctrica y así realizar una distribución sostenible de la energía para reducir el precio del kW.

- Uso del agua: esta tecnología pone en funcionamiento máquinas para recoger datos en tiempo real que permitan hacer uso eficiente del agua y reducir su consumo.

1.1.2. Sistemas de monitoreo de cultivos agrícolas

Los sistemas de monitoreo de cultivos agrícolas se encargan de monitorear las distintas variables ambientales a las que están expuestos los cultivos agrícolas, los datos adquiridos ayudan a la toma de decisiones y a manejar de una manera eficiente los recursos con los que cuentan los agricultores.

Cuentan con tres partes fundamentales:

- El nodo sensor, que en sí sería la parte física o hardware, es generalmente de bajo consumo.
- El firmware que abarca la lógica del sistema y se encarga de realizar la adquisición, procesamiento y transferencia de datos que puede o no estar sobre un sistema operativo de tiempo real.
- Nube o plataforma IoT, que ofrecen diferentes servicios como ser almacenamiento, procesamiento, análisis, visualización, etc. Esta parte del sistema permite al usuario del sistema poder visualizar los valores de las variables medidas y así poder tomar decisiones con respecto a las mediciones.

1.2. Estado del arte

Durante la etapa de investigación del proyecto se realizó la búsqueda de productos comerciales en el mercado local e internacional. Se encontraron algunos productos de similares características al que se pretende realizar, un dato interesante a resaltar es que todos los productos encontrados son del mercado internacional, no se encontró ningún producto o empresa que ofrezca este tipo de soluciones en el mercado local.

A continuación se describen los productos encontrados, estas opciones varían con respecto a la tecnología que utilizan.

1.2.1. Libelium

Smart Agriculture PRO figura 1.1 es un módulo de IoT que está diseñado para realizar monitoreo de viñedos para mejorar la calidad del vino, riego selectivo en campos de golf y control de condiciones en invernaderos, entre otros. Permite monitorear múltiples parámetros ambientales que involucran una amplia gama de aplicaciones, desde el análisis del desarrollo en crecimiento hasta la observación del clima. Para ello se ha dotado de sensores de temperatura y humedad del aire y del suelo, luminosidad, radiación solar, velocidad y dirección del viento, precipitaciones, presión atmosférica, humedad de las hojas, distancia y diámetro del fruto o tronco [4].



FIGURA 1.1. Modulo Smart Agriculture PRO.

1.2.2. Nodo RF-M1 DropControl

El nodo RF-M1 es adecuado para tareas de monitoreo simples como parte de una red DropControl o por sí solo. Posee una combinación de entradas que le permite realizar múltiples tareas de monitoreo y almacenarlas en la nube. En la figura 1.2 se muestra el módulo físicamente [5].

Características del dispositivo:

- Redes RF *mesh* o comunicación celular.
- Energía autónoma, solar + batería.
- Actualización del firmware vía aérea, configuraciones y soporte por internet.
- Protección externa IP65.
- Amplia variedad de compatibilidad con sensores.
- Unidad de bajo costo para resolver necesidades básicas de monitoreo.



FIGURA 1.2. Modulo RF-M1 de DropControl.

1.3. Objetivo y alcances

1.3.1. Objetivo

El objetivo principal del trabajo es el diseño e implementación de un prototipo funcional de un sistema de monitoreo de cultivos agrícolas.

1.3.2. Alcances

- Implementación de un prototipo funcional con hardware de bajo consumo.
- Desarrollo del firmware sobre un sistema operativo de tiempo real.
- Transmisión de la información por red celular.
- Visualización de los datos en Ubidots.

Capítulo 2

Introducción específica

En el presente capítulo se describen los componentes de hardware, software, protocolos de comunicación y plataformas IoT utilizados para realizar el trabajo.

2.1. Componentes principales de hardware

2.1.1. Plataforma de desarrollo STM32 NUCLEO-L432KC

La placa STM32 Nucleo-L432KC que se muestra en la figura 2.1 proporciona una forma asequible y flexible para que los usuarios prueben nuevos conceptos y construyan prototipos eligiendo entre las diversas combinaciones de funciones de rendimiento y consumo de energía que proporciona el microcontrolador STM32L4KC [6].

Características:

- Microcontrolador STM32L4KC en paquete 32 de pines.
- Led de usuario.
- Pulsador de reset.
- Conector de expansión Arduino Nano V3.
- Conector USB Micro-AB para ST-LINK.
- Opciones flexibles de fuente de alimentación.
- Depurador/programador ST-LINK integrado.
- Compatibilidad con una amplia variedad de entornos de desarrollo integrado.
- Oscilador de cristal de 24 MHz.
- Compatible con Arm Mbed Enabled.



FIGURA 2.1. Plataforma de desarrollo NUCLEO-L432KC.

2.1.2. Módulo De Comunicación LTE IOT 2 CLICK

LTE IoT 2 click que se muestra en la 2.2 está equipado con el módulo BG96 LTE de Quectel Wireless Solutions, que admite tecnologías LTE CAT M1 y NB1, desarrolladas para aplicaciones IoT. Además, admite EGPRS a 850/900/1800/1900 MHz, lo que significa que se puede usar globalmente; no está restringido a ninguna región [7].

Características:

- Protocolos de internet integrados (TCP/UDP/PPP).
- Conectores SMA integrados.
- Leds de alimentación e indicación de estado.
- Conector USB para conectarlo con la aplicación de software de Quectel.
- Interfaz UART.
- Tensión de alimentación 5 V o 3,3 V.



FIGURA 2.2. Módulo LTE IoT 2 CLICK.

2.1.3. Sensor AHT10

El sensor AHT10 presentado en la figura 2.3 permite obtener lecturas de temperatura y humedad, es de bajo costo y excelente rendimiento. Se utiliza este sensor en aplicaciones de control automático de temperatura, aire acondicionado, estaciones meteorológicas, aplicaciones en el hogar, regulador de humedad y temperatura [8].



FIGURA 2.3. Sensor AHT10.

2.1.4. Sensor ML8511

El módulo ML8511 presentado en la figura 2.4 es un sensor de luz ultravioleta (UV), entrega una señal de tensión analógica que depende de la cantidad de luz UV que detecta. Sensor ideal para proyectos de monitoreo de condiciones ambientales como el índice UV, aplicaciones meteorológicas, cuidado de la piel, medición industrial de nivel UV. El sensor ML8511 detecta luz con una longitud de onda entre 280-390 nm, este rango cubre tanto al espectro UV-B como al UV-A. La salida analógica está relacionada linealmente con la intensidad UV (mW/cm^2) [9].



FIGURA 2.4. Módulo Sensor ML8511.

2.1.5. Sensor de Humedad de Suelo HL-69 (Resistivo)

El módulo HL-69 presentado en la figura 2.5, un sensor de humedad de suelo que utiliza la conductividad entre dos terminales para determinar parámetros relacionados a agua, líquidos y humedad [10].

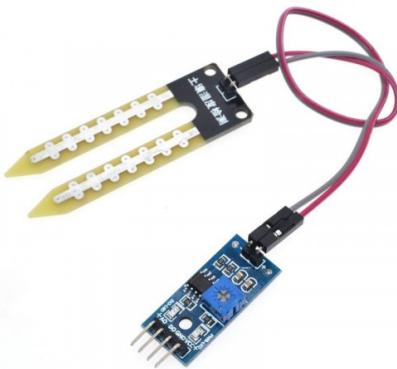


FIGURA 2.5. Módulo Sensor HL-69.

2.2. Herramientas de software y testing utilizados

2.2.1. STM32 CubeIDE

STM32CubeIDE es una herramienta de desarrollo multi-OS todo en uno, que forma parte del ecosistema de software STM32Cube. Se trata de una plataforma de desarrollo C/C++ avanzada con funciones de configuración de periféricos, generación de código, compilación de código y depuración para microcontroladores y microprocesadores STM32. Se basa en el marco Eclipse y la cadena de herramientas GCC para el desarrollo y GDB para la depuración. Permite la integración de los cientos de plugins existentes que completan las funcionalidades del IDE de Eclipse [11].

Integra las funcionalidades de configuración y creación de proyectos de STM32 de STM32CubeMX para ofrecer una experiencia de herramienta todo en uno y ahorrar tiempo de instalación y desarrollo [11].

2.2.2. FreeRTOS

FreeRTOS es un sistema operativo en tiempo real (RTOS) líder en el mercado para microcontroladores y pequeños microprocesadores. Distribuido libremente bajo la licencia de código abierto del MIT, FreeRTOS incluye un núcleo y un conjunto creciente de bibliotecas adecuadas para su uso en todos los sectores de la industria. FreeRTOS está diseñado con énfasis en la confiabilidad, la accesibilidad y la facilidad de uso [12]. El logo de FreeRTOS se muestra en la figura 2.6.



FIGURA 2.6. Logo FreeRTOS.

2.2.3. CEDDLING

Ceedling es un sistema de compilación diseñado para proyectos en lenguaje C, que podría describirse como una extensión del sistema de compilación Rake (similar a make) de Ruby. Ceedling está dirigido principalmente al desarrollo basado en pruebas en C y está diseñado para reunir CMock, Unity y CException [13].

2.3. Protocolos de Comunicación

2.3.1. UART

UART (*universal asynchronous receiver / transmitter*, por sus siglas en inglés) define un protocolo o un conjunto de normas para el intercambio de datos en serie entre dos dispositivos. UART es sumamente simple y utiliza solo dos hilos entre el transmisor y el receptor para transmitir y recibir en ambas direcciones. Ambos extremos tienen una conexión a masa. La comunicación en UART puede ser simplex (los datos se envían en una sola dirección), semidúplex (cada extremo se comunica, pero solo uno al mismo tiempo), o dúplex completo (ambos extremos pueden transmitir simultáneamente). Los datos se transmiten en forma de tramas [14].

2.3.2. I2C

El protocolo I2C (Inter-Integrated Circuit) es un protocolo diseñado para permitir la comunicación entre múltiples circuitos integrados digitales y uno o más chips controladores. Similar a la interfaz periférica en serie, está destinado a comunicaciones de corta distancia dentro de un solo dispositivo. Al igual que las interfaces seriales asíncronas, solo requiere dos cables de señal para el intercambio de información [15].

2.3.3. MQTT

MQTT es un protocolo de mensajería estándar de OASIS para IoT. Está diseñado como un transporte de mensajería de publicación/suscripción extremadamente liviano que es ideal para conectar dispositivos remotos con un espacio de código pequeño y un ancho de banda de red mínimo. MQTT hoy en día se utiliza en una amplia variedad de industrias, como la automotriz, la manufactura, las telecomunicaciones, el petróleo y el gas, etc [16]. En la figura 2.7 se muestra la arquitectura del protocolo MQTT.

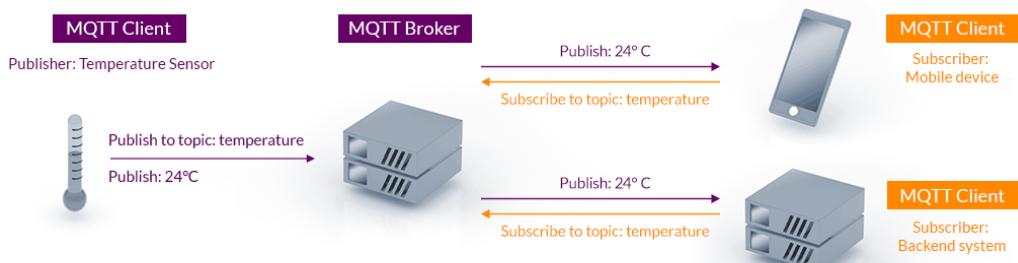


FIGURA 2.7. Arquitectura de publicación/suscripción de MQTT.

2.4. Plataformas IoT

2.4.1. Ubidots

Ubidots una plataforma de IoT que habilita la toma de decisiones a empresas de integración de sistemas a nivel global. Este producto permite enviar datos de sensores a la nube, configurar tableros y alertas, conectarse con otras plataformas, usar herramientas de analítica y arrojar mapas de datos en tiempo real [17]. En la figura 2.8 se muestra un ejemplo de interfaz gráfica en Ubidots.

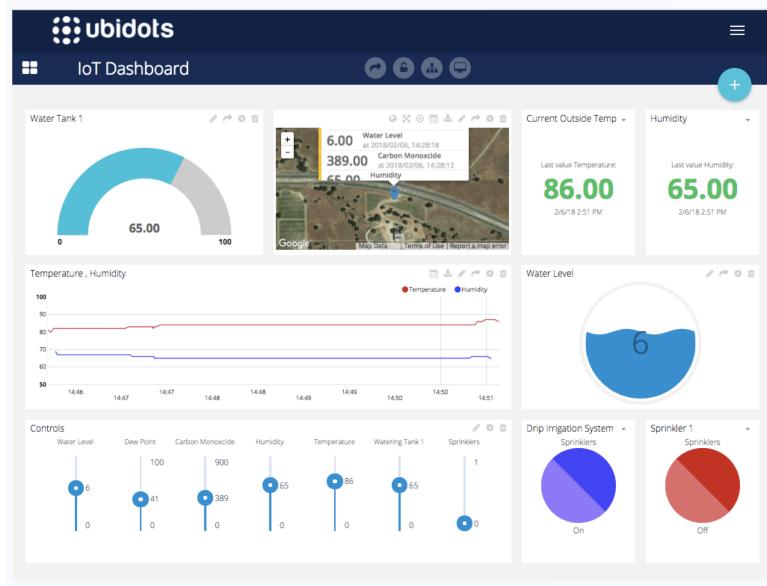


FIGURA 2.8. Ejemplo interfaz gráfica Ubidots.

2.4.2. ThingsBoard

ThingsBoard es una plataforma IoT de código abierto para la recopilación, el procesamiento, la visualización y la gestión de dispositivos de datos. Permite la conectividad de dispositivos a través de protocolos IoT estándar de la industria: MQTT, CoAP y HTTP, y admite implementaciones en la nube y locales. ThingsBoard combina escalabilidad, tolerancia a fallas y rendimiento [18]. En la figura 2.9 se muestra un ejemplo de una interfaz grafica desarrollada en ThingsBoard.

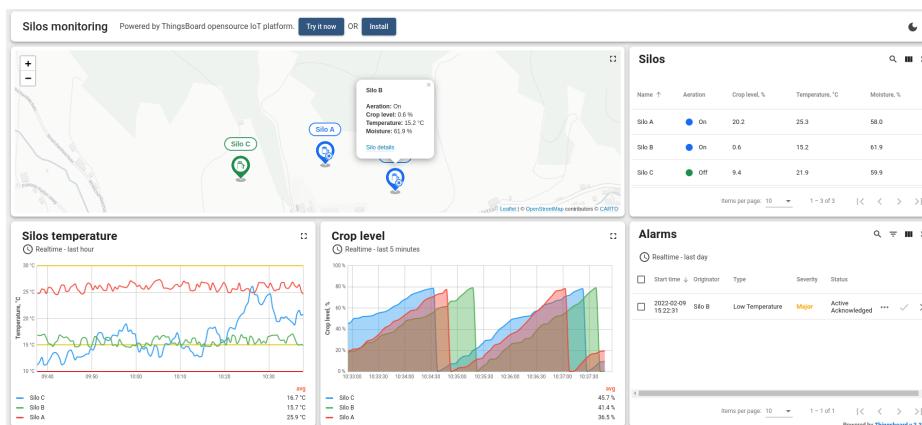


FIGURA 2.9. Ejemplo interfaz gráfica ThingsBoard.

Capítulo 3

Diseño e implementación

En este capítulo se abordará la descripción de la arquitectura general del sistema, arquitectura del firmware, código de los controladores desarrollados, desarrollo del hardware y la configuración de la plataforma IoT.

3.1. Diagrama de bloques general del sistema

En la figura 3.1 se muestra el diagrama en bloques general del sistema donde se describe la arquitectura IoT aplicada al proyecto que consta de tres capas: percepción, red y aplicación.

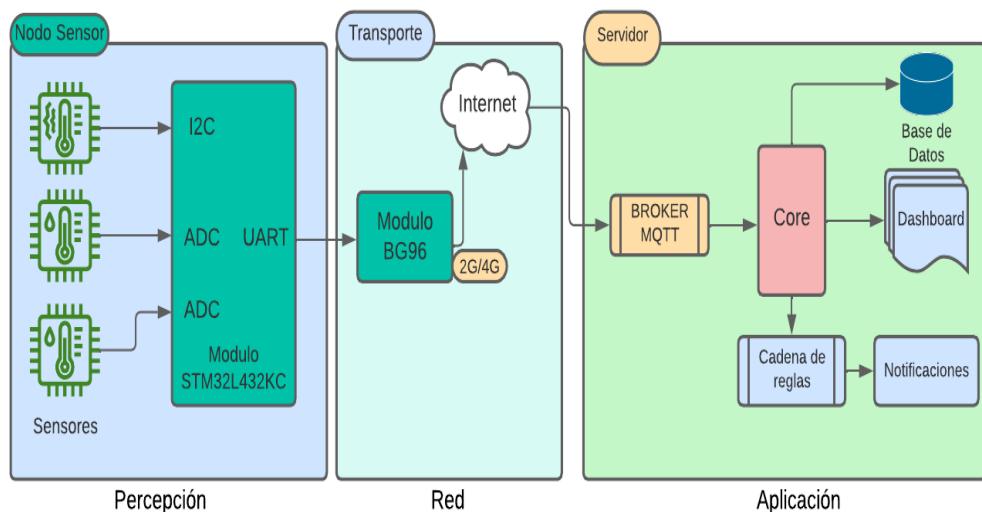


FIGURA 3.1. Diagrama general del sistema IoT.

En cada una de las capas se despliegan tecnologías y componentes de hardware y software. A continuación se describe cada una de las capas.

- **Capa de percepción:** En la capa de percepción se encuentra el nodo sensor que es el encargado de medir las variables físicas, hacer un preprocesamiento y posteriormente enviar los datos a la capa de red. Para su desarrollo se utilizó la tarjeta de prueba STM32L432KC que contiene el firmware del sistema, se utilizaron los siguientes sensores: sensor de humedad y temperatura ambiente AHT10, sensor de humedad de suelo HL-69 y el sensor de luz UV ML8511.

- **Capa de red:** En cuanto a la red se utilizó un módulo quectel BG96 que puede conectarse a la red 2G, 4G, NB-IoT automáticamente dependiendo del nivel de la red en el lugar de la implementación del nodo sensor, se comunica con el microcontrolador por comandos AT por puerto UART.
- **Capa de aplicación:** En la capa de aplicación, se utilizó ThingsBoard como plataforma IoT que nos brinda los microservicios de broker MQTT como puerta de entrada al servidor, base de datos para el almacenamiento, nos brinda la interfaz gráfica para la visualización de los datos y nos permite gestionar las alarmas del sistema.

3.2. Arquitectura de firmware

El desarrollo del firmware fue la tarea más compleja del proyecto debido a que uno de los objetivos fue lograr un firmware estructurado en capas para facilitar el desarrollo y reducir la complejidad del código como se muestra en la figura 3.2.

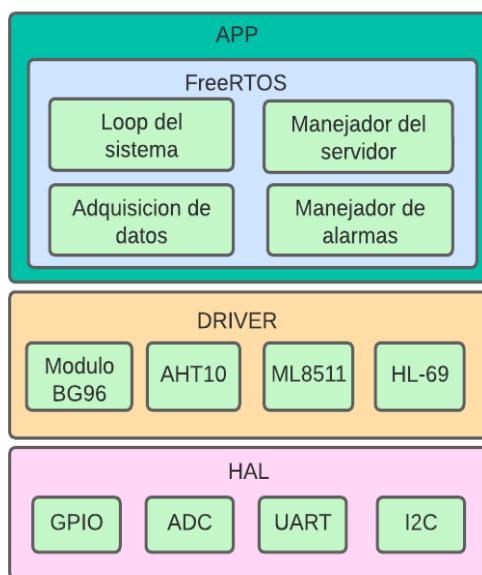


FIGURA 3.2. Capas del firmware.

3.2.1. Capa HAL

La capa HAL(*Hardware Abstraction Layer*) proporcionada por el fabricante del microcontrolador es la más baja del sistema, proporciona a las capas superiores la capacidad de interactuar con los periféricos del microcontrolador a través de funciones en lenguaje C.

- **GPIO:** La API proporciona funciones para gestionar las entradas y salidas del microcontrolador. Fueron utilizadas por la capa de APP para el control de los leds de debug y para el encendido y reset del módulo de comunicación.
- **ADC:** Proporcionan funciones para la configuración, lectura y escritura de los pines de microcontroladora para trabajar con señales analógicas. Se utilizaron estas funciones para hacer la lectura de los sensores de humedad del suelo y el sensor de luz UV.

- UART: Brinda funciones para la lectura y escritura del puerto UART del microcontrolador. El firmware utiliza estas funciones para la comunicación con el módulo BG96.
- I2C: Proporciona funciones para la lectura y escritura por protocolo I2C. El driver del sensor de AHT10 utiliza estas funciones para hacer la lectura de los datos.

3.2.2. Capa drivers

La capa drivers(*manejador de dispositivos*) está compuesta por los manejadores que se desarrollaron para interactuar con el hardware externo al microcontrolador. Se desarrollaron drivers para el modulo de comunicacion BG96, AHT10.

- Driver BG96: Las funciones más importantes que proporciona el driver:
 - Estado del módulo.
 - Descripción del modulo.
 - Configuración APN de la red.
 - Conexión TCP.
 - Conexión al broker MQTT.
- Driver AHT10: Se desarrollo utilizando la hoja de datos del sensor, proporciona las funciones mas importante de inicializacion y lectura de humedad y temperatura obtenidos por el sensor.
- ML8511: Se escribio una funcion que permite convertir los datos obtenidos de forma analogica a valores significativos de radiacion UV.
- HL-69: Se escribio una funcion que permite convertir los datos obtenidos de forma analogica a valores significativos humedad del suelo.

3.2.3. Capa aplicación

La capa de APP o aplicación es la de mayor nivel jerárquico. Se desarrolló sobre freeRTOS que nos permite hacer un código más escalable. Se implementaron cuatro tareas.

- Loop del sistema: Esta tarea es la que nos da la secuencialidad del sistema.
- Manejador del servidor: Se encarga de manejar la conexión a la red y al broker MQTT.
- Adquisición de datos: Se encarga de hacer la lectura de los sensores.
- Manejador de alarmas: Esta tarea se encarga de hacer el control de las alarmas del sistema.

3.3. Desarrollo del firmware

Para el desarrollo del firmware se utilizo STM32CubeIDE que es el entorno de desarrollo oficial de STMicroelectronic.

El firmware fue desarrollado sobre freeRTOS, se utilizaron algunas de sus funcionalidades como colas, semáforos, tareas, interrupciones.

En la figura 3.3 se muestra en diagrama de flujo de inicio del firmware.



FIGURA 3.3. Diagrama de flujo inicio firmware.

Lo primero que el firmware realiza es la configuración del hardware del microcontrolador, luego se inicializan los drivers del modulo de comunicacion celular BG96 y el driver del sensor de humedad y temperatura AHT10, posteriormente se crean las tareas, colas y los semáforos del sistema y finalmente se da el control del sistema al scheduler del sistema operativo.

Para el control del sistema se crearon cuatro tareas sobre freeRTOS, que se comunican y sincronizan a través de colas y semáforos.

3.3.1. Tarea loop del sistema

La secuencialidad del sistema es manejada por la tarea loop, la figura 3.4 muestra el diagrama de flujo de la tarea loop. La tarea comienza iniciando el timer del sistema el cual es el encargado de manejar el tiempo en que se repite el ciclo de la tarea loop, luego la tarea se bloquea en un semáforo que sera desbloqueada en el momento de la ejecución del handler de la interrupción del timer, luego se envia datos por la cola de adquisición de datos y server mqtt para levantar el servidor y la tarea se vuelve a bloquear en el semáforo, cuando se desbloquea pregunta si se logró levantar el servidor si se logró se manda un mensaje por la cola de server mqtt con el evento de enviar datos y se bloquea nuevamente pero si no se logró levantar el servidor no se enviarán datos, luego se envía un evento

a la cola de alarmas y se bloquea nuevamente esperando que envíen las alarmas, cuando se desbloquea se manda un evento a la cola de server mqtt para desconectar el servidor y se bloquea la tarea en el semáforo esperando la desconexión finalmente se inicia nuevamente el timer y mandamos al sistema a modo de bajo consumo.

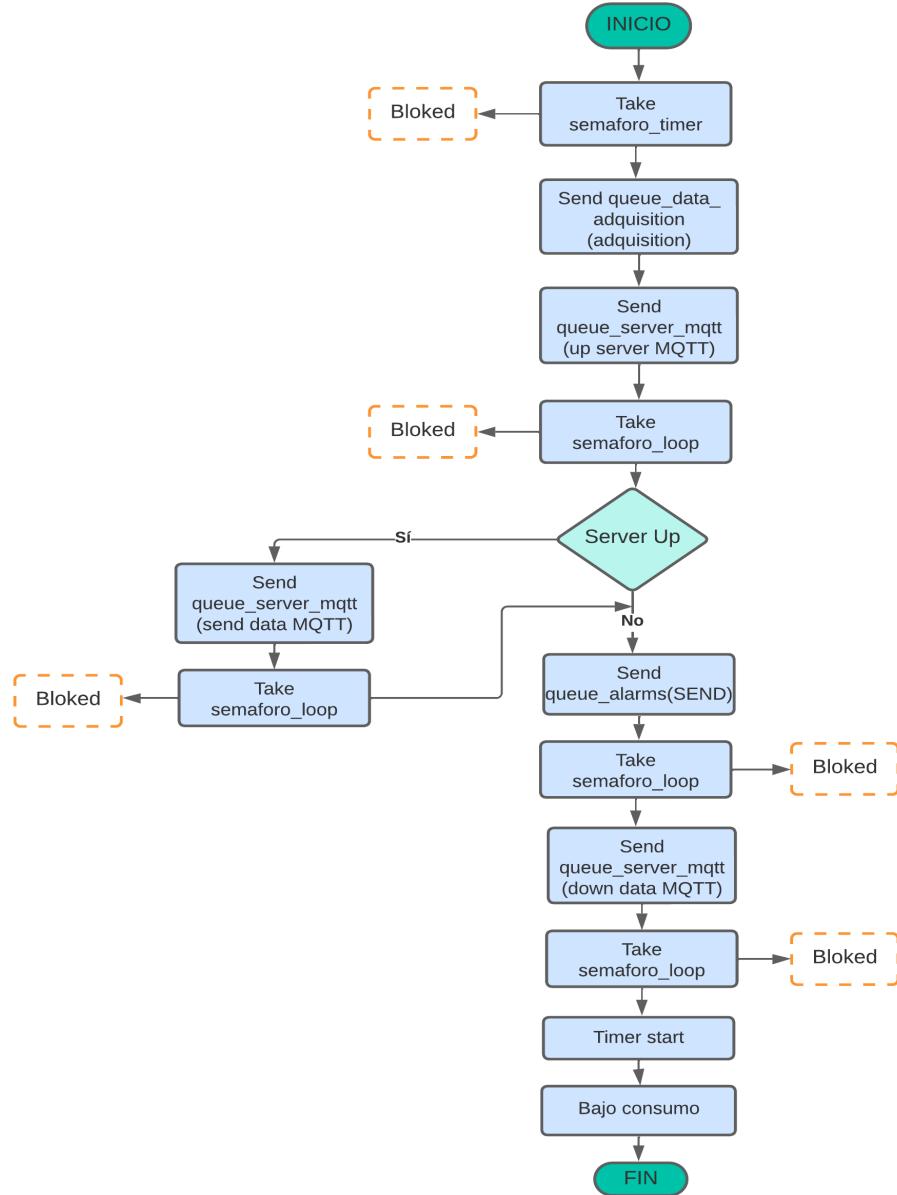


FIGURA 3.4. Diagrama de flujo tarea loop.

3.3.2. Tarea adquisicion de datos

La figura 3.5 muestra la secuencia repetitiva que realiza la tarea de adquisición de datos, la tarea inicia creando algunas variables locales que se utilizará en la tarea, luego revisa si hay algún dato en la cola de adquisición de datos si no hay datos la tarea se bloquea pero si existen datos en la cola se realiza la lectura de todos los sensores para posteriormente enviar los datos recolectados por la cola de data y alarmas.

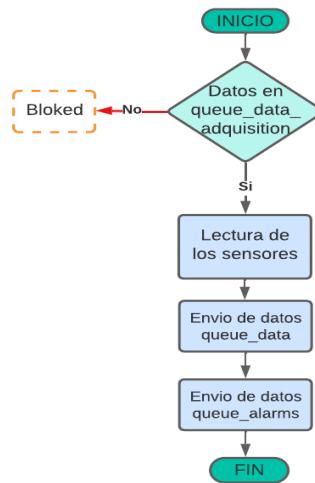


FIGURA 3.5. Diagrama de flujo tarea de adquisicion de datos.

3.3.3. Tarea manejador de alarmas

El control de las alarmas se realiza a través de la tarea de manejador de alarmas la figura 3.6 describe la secuencia de la tarea, al entrar al bucle infinito lo primero que se realiza es revisar si existe algún dato en la cola de alarmas si no hay datos la tarea se bloquea hasta que alguien envíe un dato a la cola, si hay datos se pregunta qué evento contiene el dato recibido, si el evento es de MONITOREAR lo que se hace es ver si el dato del sensor de humedad es menor al valor mínimo aceptado si es así se pone una variable en alto advirtiendo al sistema que hay una alarma, si se recibió el evento de SEND se revisa si hay alarmas activas si hay se envía un mensaje de alarma por mensaje de texto al número configurado al inicio del sistema.

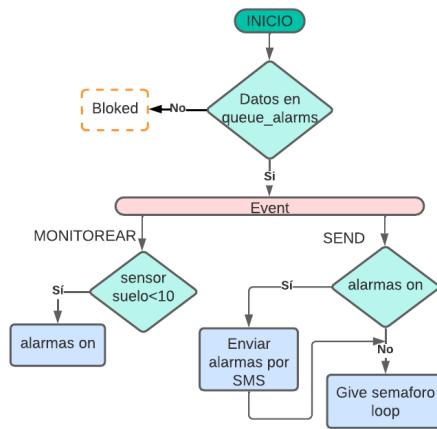


FIGURA 3.6. Diagrama de flujo tarea manejador de alarmas.

3.3.4. Tarea manejador del servidor

La última tarea que se implementó es la tarea que maneja la conexión del servidor que se describe en la figura 3.7. La tarea comienza esperando datos en la cola de servidor mqtt si no hay datos la tarea se bloquea, si hay datos se revisa que

evento es el que se recibió tenemos tres posibles eventos UP, DOWN y SEND, si recibimos el evento de UP la tarea entra a una máquina de estados para levantar el servidor la figura 3.9 muestra la máquina de estados del evento UP, si el evento es de DOWN la tarea ejecuta la máquina de estados que se ve en la figura 3.8 y el evento es SEND la tarea espera que existan datos en la cola de data para así armar la trama y publicar los datos al broker MQTT.

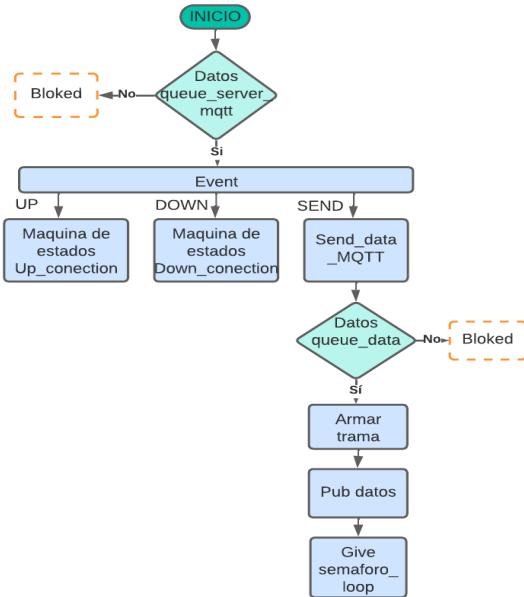


FIGURA 3.7. Diagrama de flujo tarea conexión server MQTT.

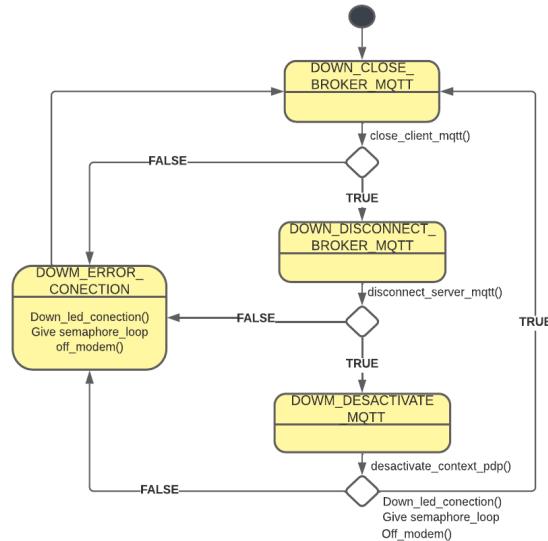


FIGURA 3.8. Maquina de estados down servidor.

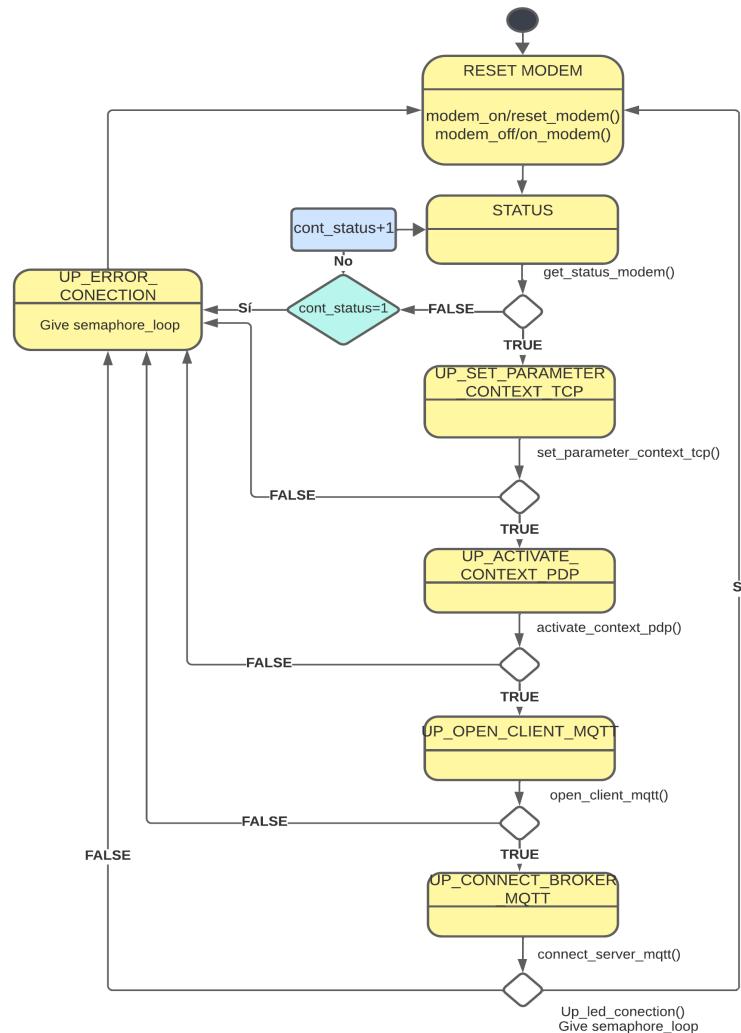


FIGURA 3.9. Maquina de estados up servidor.

3.4. Controladores implementados

Se implementaron dos controladores para el modulo de comunicacion BG96 y para el sensor de humedad y temperatura ambiente AHT-10.

3.4.1. Controlador sensor AHT10

En el código 3.1 se ven las funciones mas utilizadas del driver en el firmware.

```

1 //Estructura para manejar los datos del driver del sensor
2 typedef struct
3 {
4     aht10WriteFcn_t    writeI2C;
5     aht10ReadFcn_t    readI2C;
6     delay1ms_t        delay_ms_I2C;
7     aht10_status_fnc status_fun;
8 } aht10_config_t;
9
10 //Funcion para inicializar el driver
  
```

```

11 void aht10Init(aht10_config_t *obj, aht10WriteFcn_t fncWritePort,
12                 aht10ReadFcn_t fncReadPort, delay1ms_t fncDelayPort)
13 {
14     obj->writeI2C=fncWritePort;
15     obj->readI2C=fncReadPort;
16     obj->delay_ms_I2C=fncDelayPort;
17 }
18 //Funcion para obtener el valor de la humedad leida por el sensor
19 aht10_status_fnc aht10_get_humidity(aht10_config_t*obj, uint8_t *data)
20 {
21     if (obj== NULL)
22     {
23         return AHT10_ERROR;
24     }
25     obj->status_fun=AHT10_ERROR;
26     uint8_t bufferRead [6]={0};
27     uint32_t data_humidity=0;
28     obj->status_fun=aht10_launch_measurement(obj);
29     if (obj->status_fun==AHT10_OK)
30     {
31         obj->status_fun= obj->readI2C(AHT10_ADDRESS_SLAVE,bufferRead ,6);
32         if (obj->status_fun==AHT10_OK)
33         {
34             data_humidity=(((uint32_t)bufferRead[1]<<16) | ((uint16_t)
35             bufferRead[2]<<8) | (bufferRead [3]))>>4;
36             *data= HUMEDITY(data_humidity);
37         }
38     }
39 }
40 //Funcion para obtener el valor de la temperatura leida por el sensor
41 aht10_status_fnc aht10_get_temperature(aht10_config_t*obj, int8_t *data)
42 {
43     if (obj== NULL)
44     {
45         return AHT10_ERROR;
46     }
47     uint8_t buffer_read [6]={0};
48     uint32_t data_temperature=0;
49     obj->status_fun=AHT10_ERROR;
50     obj->status_fun=aht10_launch_measurement(obj);
51     if (obj->status_fun==AHT10_OK)
52     {
53         obj->status_fun=obj->readI2C(AHT10_ADDRESS_SLAVE ,buffer_read ,6);
54         if (obj->status_fun==AHT10_OK)
55         {
56             data_temperature=((uint32_t)(buffer_read [3] & 0x0F)<<16) | ((
57             uint16_t) buffer_read[4]<<8)| buffer_read [5];
58             *data= TEMPERATURE(data_temperature);
59         }
60     }
61 }
62 
```

CÓDIGO 3.1. Funciones principales del driver del sensor AHT10.

3.4.2. Controlador modulo de comunicacion BG96

En el código 3.2 se muestran las funciones mas utilizadas por el firmware del driver que son las de configuración y activación del APN, conexión y desconexión al servidor MQTT.

```

1 //Estructura para manejar los datos del driver
2 typedef struct
3 {
4     em_status_modem status_modem;
5     em_state_server_mqtt_conection status_mqtt_server;
6     pf_send_data    send_data_device;
7     pf_reset_modem f_reset_modem;
8     st_config_parameters_mqtt self_mqtt;
9     st_config_context_tcp self_tcp;
10    st_info_product info_product;
11    uint8_t          last_error;
12    char buffer_resp [100];
13    char *current_cmd;
14    em_bg96_error_handling ft_resp;
15 }st_bg96_config;
16
17 //Funcion de inicio del driver
18 em_bg96_error_handling init_driver(st_bg96_config *self ,pf_send_data
19                                ft_send_data_device ,pf_reset_modem ft_reset_modem)
20 {
21     if (ft_send_data_device!=NULL) {
22         self->send_data_device=ft_send_data_device;
23     }
24     if (ft_reset_modem!=NULL) {
25         self->f_reset_modem=ft_reset_modem;
26     }
27     self->status_modem=OFF;
28     self->ft_resp=FT_BG96_OK;
29     self->last_error=BG96_NO_ERROR;
30     self->self_tcp.context_id=1;
31     self->self_tcp.context_type=1;
32     self->self_tcp.method_authentication=1;
33     self->self_tcp.tcp_password="";
34     self->self_tcp.tcp_username="";
35     self->self_mqtt.identifier_socket_mqtt=0;
36     self->self_mqtt.quality_service=0;
37     self->self_mqtt.port=1883;
38     self->self_mqtt.mqtt_client_id="123a56cb9";
39     self->status_mqtt_server=SERVER_MQTT_DOWN;
40     self->self_mqtt.host_name="\\"mqtt.thingsboard.cloud\"";
41     self->self_mqtt.mqtt_username="";
42     self->self_mqtt.mqtt_password="";
43     self->self_tcp.tcp_apn="internet.tigo.bol";
44     return self->ft_resp;
45 }
46 //Funcion para saber el estado del modulo
47 em_bg96_error_handling get_status_modem(st_bg96_config* self)
48 {
49     self->ft_resp=FT_BG96_OK;
50     self->current_cmd="AT\r";
51     self->ft_resp=self->send_data_device(self->current_cmd ,RS_BG96_OK, self
52           ->buffer_resp ,1000);
53     if (self->ft_resp !=FT_BG96_OK)
54     {
55         self->last_error=BG96_ERROR_STATUS_MODEM;
56     }
57     return self->ft_resp ;
58 }
59 //Funcion para enviar mensaje de texto
60 em_bg96_error_handling send_sms_bg96(st_bg96_config *self ,char*number,
61                                     char*message)
62 {
63     self->ft_resp=FT_BG96_OK;

```

```

61     char buffer_message[256];
62     char buffer_number[20];
63     sprintf(buffer_number , "AT+CMGS=\"%s\"\r",number);
64     sprintf(buffer_message , "%\x1a\r",message);
65
66     self->ft_resp=self->send_data_device(buffer_number,RS_BG96_SIGNAL,self
67     ->buffer_resp,12000);
68     if (FT_BG96_OK==self->ft_resp)
69     {
70         self->ft_resp=self->send_data_device(buffer_message,RS_BG96_OK,self
71         ->buffer_resp,12000);
72         if (FT_BG96_OK!=self->ft_resp)
73         {
74             self->last_error=BG96_ERROR_SEND_SMS;
75         }
76     }
77 //Funcion para configurar el contexto de la red
78 em_bg96_error_handling set_parameter_context_tcp(st_bg96_config *self)
79 {
80     self->ft_resp=FT_BG96_OK;
81     char cmd[100];
82     sprintf(cmd, "AT+QICSGP=%u,%u,\\""%s\"",\""%s\"",\""%s\"",%u\r",self->self_tcp
83     .context_id, self->self_tcp.context_type, self->self_tcp.tcp_apn, self
84     ->self_tcp.tcp_username, self->self_tcp.tcp_password, self->self_tcp.
85     method_authentication);
86     self->ft_resp=self->send_data_device(cmd,RS_BG96_OK, self->buffer_resp
87     ,3000);
88     if (self->ft_resp !=FT_BG96_OK)
89     {
90         self->last_error=BG96_ERROR_SET_PARAMETER_CONTEXT_TCP;
91     }
92     return self->ft_resp;
93 }
94 //Funcion para activar el contexto pdp
95 em_bg96_error_handling activate_context_pdp(st_bg96_config *self)
96 {
97     self->ft_resp=FT_BG96_OK;
98     char cmd[30];
99     sprintf(cmd, "AT+QIACT=%u\r",self->self_tcp.context_id);
100    self->ft_resp=self->send_data_device(cmd,RS_BG96_OK, self->buffer_resp
101     ,15000);
102    if (self->ft_resp !=FT_BG96_OK)
103    {
104        self->last_error=BG96_ERROR_ACTIVATE_CONTEXT_PDP;
105    }
106    return self->ft_resp;
107 }
108 //Funcion para abrir un cliente MQTT
109 em_bg96_error_handling open_client_mqtt(st_bg96_config *self)
110 {
111     self->ft_resp=FT_BG96_ERROR;
112     char cmd[100];
113     sprintf(cmd, "AT+QMTOOPEN=%u,%s,%u\r",self->self_mqtt.
114     identifier_socket_mqtt, self->self_mqtt.host_name, self->self_mqtt.
115     port);
116     self->ft_resp=self->send_data_device(cmd,RS_BG96_CERO, self->
117     buffer_resp,75000);
118     if (self->ft_resp !=FT_BG96_OK)
119     {
120         self->last_error=BG96_ERROR_OPEN_CLIENT_MQTT;
121     }

```

```

114     return self->ft_resp;
115 }
116 //Funcion para conectarse al servidor MQTT
117 em_bg96_error_handling connect_server_mqtt(st_bg96_config *self)
118 {
119     self->ft_resp=FT_BG96_ERROR;
120     char cmd[150]={0};
121     sprintf(cmd, "AT+QMTCNN=%u,\"%s\", \"%s\", \"%s\"\r", self->self_mqtt.
122         identifier_socket_mqtt, self->self_mqtt.mqtt_client_id, self->
123         self_mqtt.username, self->self_mqtt.mqtt_password);
124     self->ft_resp=self->send_data_device(cmd,RS_BG96_CERO, self->
125         buffer_resp,10000);
126     if (self->ft_resp!=FT_BG96_OK)
127     {
128         self->last_error=BG96_ERROR_CONNECT_SERVER_MQTT;
129     }
130     return self->ft_resp;
131 }
132 //Funcion para publicar un mensaje al topico configurado
133 em_bg96_error_handling publish_message(st_bg96_config *self ,char *topic ,
134                                         char *data)
135 {
136     self->ft_resp=FT_BG96_ERROR;
137     char cmd[50]={0};
138     char buffer_data[220]={0};
139     sprintf(buffer_data, "%\x1a\r",data);
140     sprintf(cmd, "AT+QMTPUB=%u,0,0,0,\"%s\"\r", self->self_mqtt.
141         identifier_socket_mqtt, topic);
142     self->ft_resp=self->send_data_device(cmd,RS_BG96_SIGNAL, self->
143         buffer_resp,3000);
144     if (FT_BG96_OK==self->ft_resp)
145     {
146         self->ft_resp=self->send_data_device(buffer_data,RS_BG96_CERO, self->
147             buffer_resp,15000);
148         if (self->ft_resp!=FT_BG96_OK)
149         {
150             self->last_error=BG96_ERROR_PUBLISH_MESSAGE;
151         }
152     }
153     else self->last_error=BG96_ERROR_PUBLISH_MESSAGE;
154     return self->ft_resp;
155 }
```

CÓDIGO 3.2. Funciones principales del driver del sensor AHT10.

3.5. Desarrollo del hardware

Para diseño del hardware se utilizo KICAD 6.0 herramienta de diseño aprendida en transcurso de la especialización.

3.5.1. Esquematico

Al ser un prototipo lo que se hizo fue desarrollar un tarjeta donde se puedan ensamblar y conectar nuestros módulos utilizados en el proyecto: módulo de comunicación celular, tarjeta de desarrollo con el microcontrolador y los módulos sensores.

En la figura 3.10 se muestra la página raíz del esquemático del proyecto, en la parte izquierda superior se ven la número de hojas en las que se dividió el esquemático, en la parte izquierda inferior se ve el 3d del la tarjeta desarrollada y en parte derecha se ve la conexión entre las diferentes hojas del proyecto.

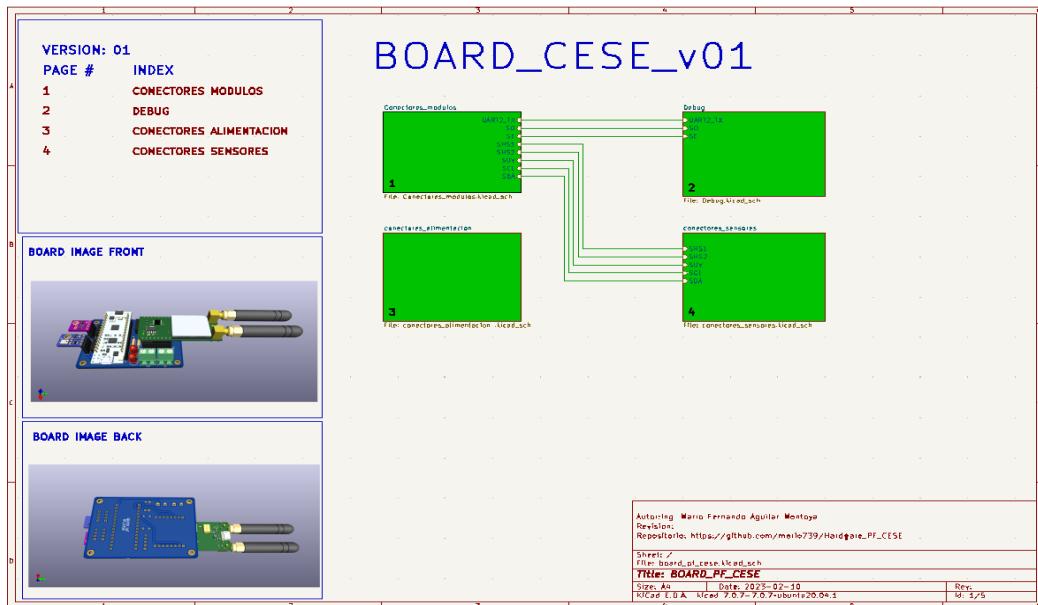


FIGURA 3.10. Esquemático pagina raíz.

En figura 3.11 se muestra los conectores de los módulos más importantes: el módulo de comunicación BG96, módulo NUCLEO-L432KC y la conexión entre ellos.

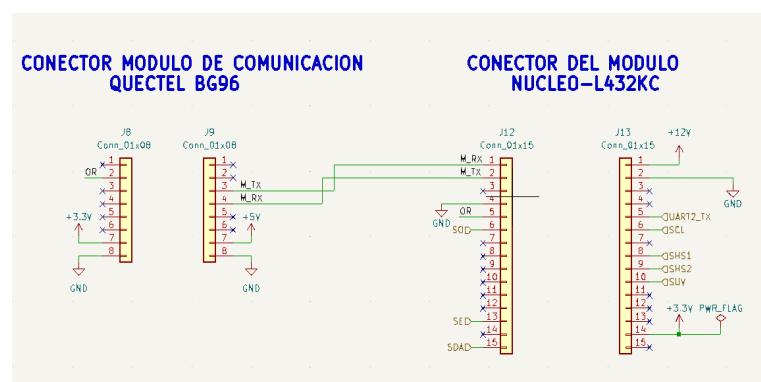


FIGURA 3.11. Esquemático conectores modulos.

Se colocaron dos leds para debug, uno para señalizar si se logró conectar al servidor MQTT y el otro led para señalizar si el sistema entra en un estado de error, se colocó un conector para una puerto serial por donde el módulo manda la secuencias de comandos que manda y recibe del módulo de comunicación. En la figura 3.12 se puede ver el circuito.

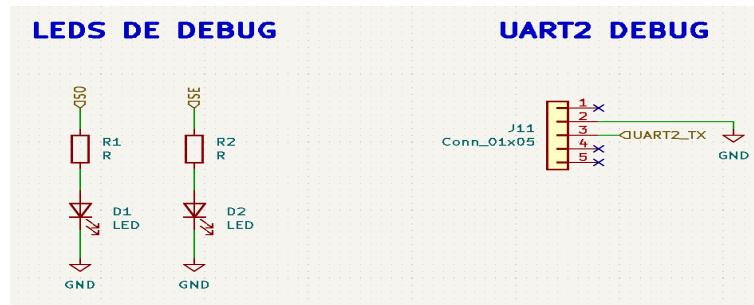


FIGURA 3.12. Esquemático interfaz de debug.

En la figura 3.13 se pueden ver los conectores que se colocaron a la placa para conectar los sensores del nodo: sensor de humedad 1, sensor de humedad 2, sensor de luz UV y el sensor de humedad y temperatura ambiente AHT-10.

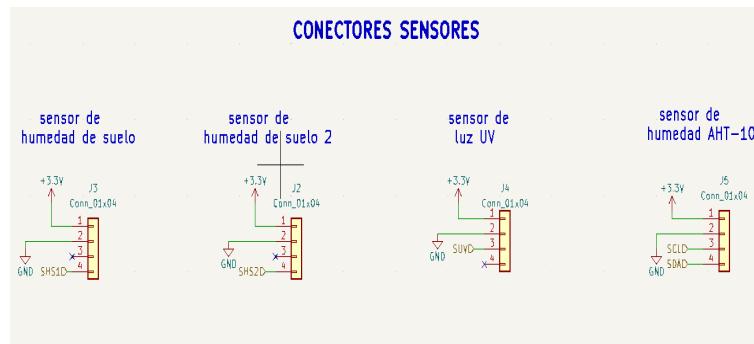


FIGURA 3.13. Esquemático conectores sensores.

Se colocaron dos colectores de alimentación como se muestra en la figura 3.14, el conector de 12v para alimentar al módulo del microcontrolador y el otro conector para alimentar al módulo de comunicación.

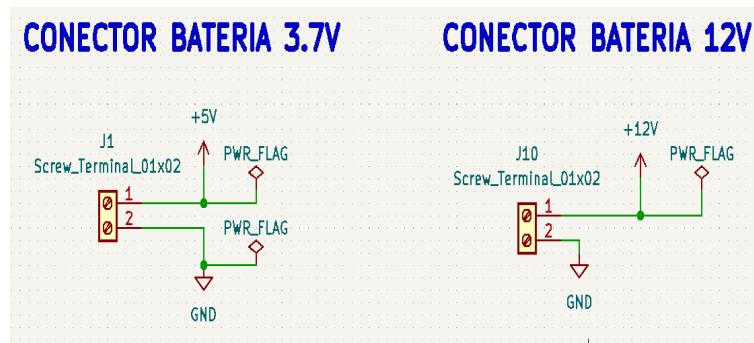


FIGURA 3.14. Esquemático conectores alimentacion.

3.5.2. PCB del hardware

La figura 3.15 muestra el circuito impreso diseñado para el proyecto.

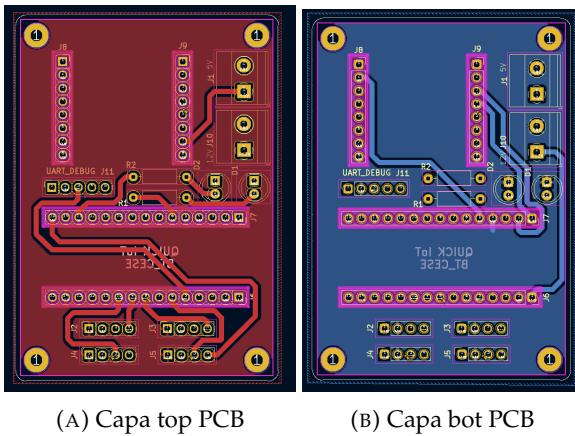


FIGURA 3.15. PCB del proyecto.

En la figura 3.16 se muestra del diseño de la tarjeta del circuito impreso en 3D.

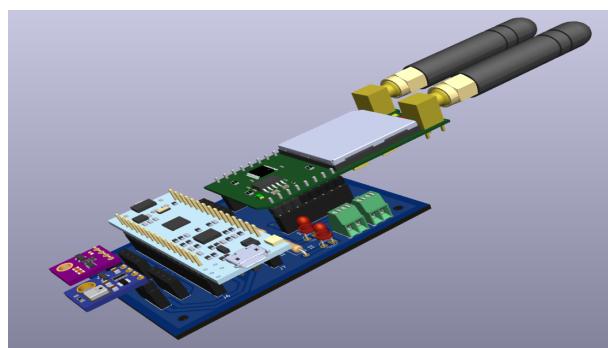


FIGURA 3.16. 3D del tarjeta desarrollada.

3.5.3. Fabricacion circuito impreso

Una vez completado y validado el diseño, se generaron los archivos de fabricación para su posterior producción por la empresa JLCPCB figura 3.17.

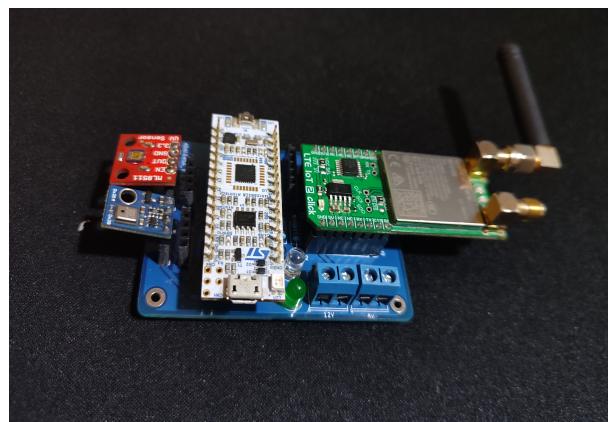


FIGURA 3.17. PCB ensamblado.

3.6. Paneles de visualización

La herramienta de visualización de ThingsBoard es muy versátil para el armado de paneles de visualización escalables y altamente configurables.

Se armaron dos paneles de visualización un panel principal que muestra todos los nodos sensores implementados y un panel secundario o panel de nodo sensor que muestra de forma detallada las variables monitoreadas por el nodo sensor.

3.6.1. Panel principal

En la figura 3.18 se aprecia el panel principal de la interfaz gráfica. A continuación se describirán cada zona del panel principal. El panel está dividido en las siguientes zonas:

- Zona 1: Listado de todos los nodos sensores implementados y activos, asiendo click en el dispositivo podemos navegar al panel de visualización del nodo donde podemos ver con mas detalle las variables medidas.
- Zona 2: Gráficas que muestra los cambios que van teniendo los valores de las variables medidas por los sensores con respecto al tiempo.
- Zona 3: Mapa con la ubicación de los nodo sensores implementados.

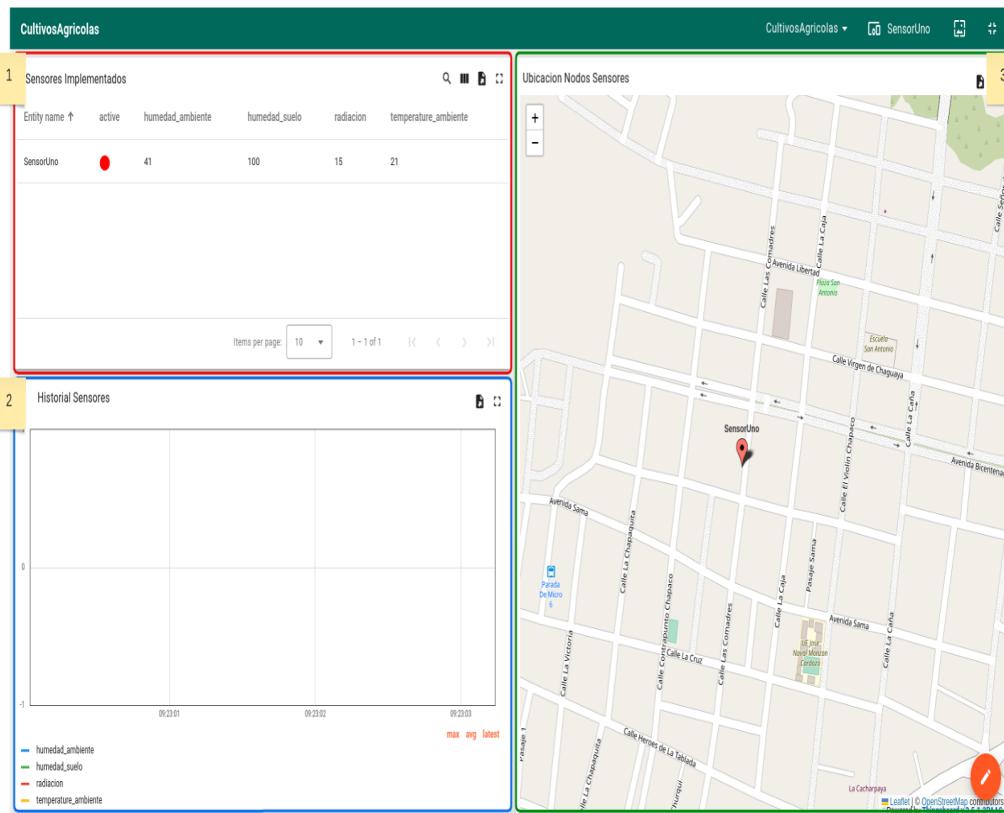


FIGURA 3.18. Panel principal de la interfaz grafica.

3.6.2. Panel nodo sensor

Para tener un mayor detalle de todos los parámetros de monitoreo de cada nodo sensor se creó un panel secundario que se muestra en la figura 3.19.

El panel está dividido en las siguientes zonas:

- Zona 1: Gráficas que muestran los cambios que van teniendo los valores de las variables medidas por los sensores con respecto al tiempo.
- Zona 2: Widgets que muestran el último valor obtenido por el nodo sensor de cada variable monitoreada.
- Zona 3: Tabla que monitorea las alarmas implementadas.
- Zona 4: Se tiene un mapa que muestra la ubicación del nodo sensor.

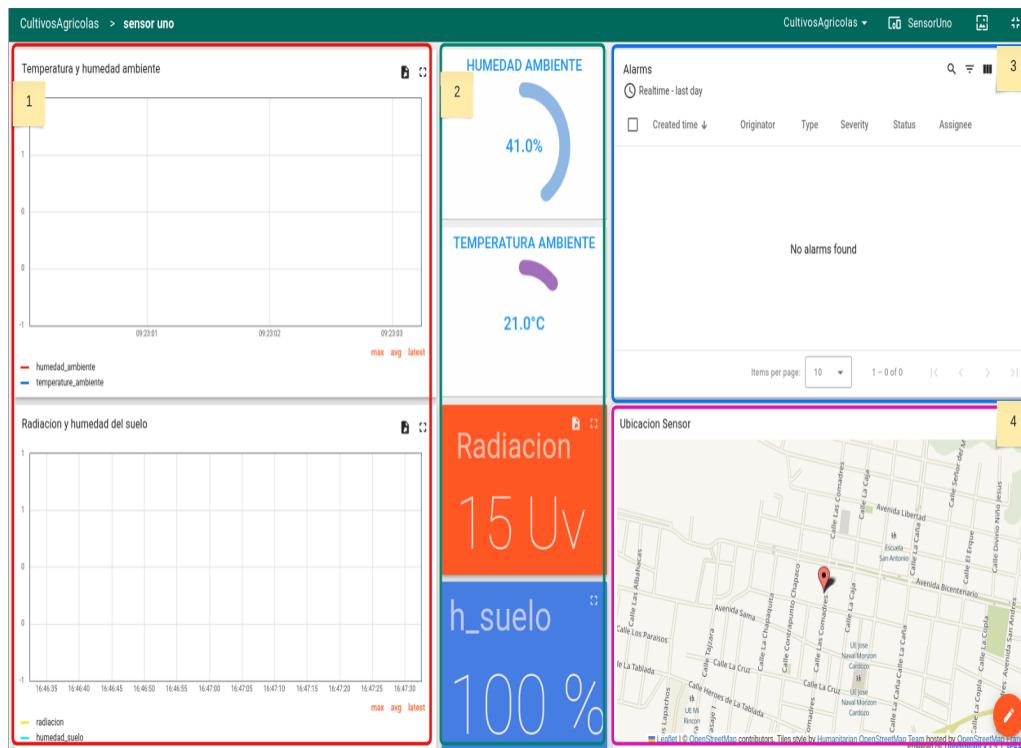


FIGURA 3.19. Panel nodo sensor.

Capítulo 4

Ensayos y resultados

4.1. Pruebas funcionales del hardware

La idea de esta sección es explicar cómo se hicieron los ensayos, qué resultados se obtuvieron y analizarlos.

Capítulo 5

Conclusiones

5.1. Conclusiones generales

La idea de esta sección es resaltar cuáles son los principales aportes del trabajo realizado y cómo se podría continuar. Debe ser especialmente breve y concisa. Es buena idea usar un listado para enumerar los logros obtenidos.

Algunas preguntas que pueden servir para completar este capítulo:

- ¿Cuál es el grado de cumplimiento de los requerimientos?
- ¿Cuán fielmente se pudo seguir la planificación original (cronograma incluido)?
- ¿Se manifestó algunos de los riesgos identificados en la planificación? ¿Fue efectivo el plan de mitigación? ¿Se debió aplicar alguna otra acción no contemplada previamente?
- Si se debieron hacer modificaciones a lo planificado ¿Cuáles fueron las causas y los efectos?
- ¿Qué técnicas resultaron útiles para el desarrollo del proyecto y cuáles no tanto?

5.2. Próximos pasos

Acá se indica cómo se podría continuar el trabajo más adelante.

Bibliografía

- [1] Sara Oleiro Araujo y col. «Characterising the Agriculture 4.0». En: *Agronomy* 11.4, 2021, pág. 667.
- [2] Marco Centenaro y col. «Long-range communications in unlicensed bands: The rising stars in the IoT and smart city scenarios». En: *IEEE Wireless Communications* 23.5, 2016, págs. 60-67.
- [3] Ferrovial. *Internet de las cosas(IoT)*. Visitado: 2023-05-27. URL: <https://www.ferrovial.com/es/recursos/internet-de-las-cosas/>.
- [4] Libelium. *Smart Agriculture PRO,TECHNICAL GUIDE*. Visitado: 2023-05-27. URL: <https://development.libelium.com/agriculture-sensor-guide/>.
- [5] WiseConn. *Nodo RF-M1*. Visitado: 2023-05-27. URL: <https://www.wiseconn.cl/dropcontrol/hardware/rf-m1/>.
- [6] STMicroelectronics. *Especificacion de Producto,STM32 Nucleo-32 boards*. Ultima actualizacion 2019-06-05 V8.0. URL: https://www.st.com/resource/en/data_brief/nucleo-l432kc.pdf.
- [7] MikroElectronic. *Especificacion de Producto,LTE IOT 2 CLICK*. Visitado: 2023-05-27. URL: <https://www.mikroe.com/lte-iot-2-click>.
- [8] SSDIELECT ELECTRONICA SAS. *Especificacion de Producto,AHT10 SENSOR DE TEMPERATURA Y HUMEDAD I2C*. Visitado: 2023-05-27. URL: <https://ssdiselect.com/temperatura/3885-aht10.html>.
- [9] naylampmechatronics. *Especificacion de Producto,MÓDULO SENSOR DE LUZ ULTRAVIOLETA (UV) ML8511*. Visitado: 2023-05-27. URL: <https://ssdiselect.com/temperatura/3885-aht10.html>.
- [10] PANAMAHITEK. *Especificacion de Producto,Módulo HL-69: Un sensor de humedad de suelo*. Visitado: 2023-05-27. URL: <https://panamahitek.com/modulo-hl-69-un-sensor-de-humedad-de-suelo/>.
- [11] STMicroelectronics. *Descripción del producto,Integrated Development Environment for STM32*. Visitado: 2023-05-27. URL: <https://www.st.com/en/development-tools/stm32cubeide.html>.
- [12] FreeRTOS. *Acerca del Sistema Operativo,Descripción General*. Visitado: 2023-05-27. URL: <https://www.freertos.org/RTOS.html>.
- [13] CEDDLING. *Descripción del producto,Descripción General*. Visitado: 2023-05-27. URL: <http://www.throwtheswitch.org/ceedling>.
- [14] rohde-schwarz. *Descripción del protocolo,Qué es UART*. Visitado: 2023-05-27. URL: https://www.rohde-schwarz.com/es/productos/test-y-medida/essentials-test-equipment/digital-oscilloscopes/que-es-uart_254524.html.
- [15] sparkfun. *Definicion del Protocolo*. Visitado: 2023-05-27. URL: <https://learn.sparkfun.com/tutorials/i2c/all>.
- [16] MQTT. *Descripción del protocolo,Introduccion a MQTT*. Visitado: 2023-05-27. URL: <https://mqtt.org/>.
- [17] connectamericas. *Descripción de la empresa,Definición de UBIDOTS*. Visitado: 2023-05-27. URL: <https://connectamericas.com/es/company/ubidots>.

- [18] ThingsBoard. *Descripción de la plataforma IoT, Definición de ThingsBoard.* Visitado: 2023-05-27. URL: <https://thingsboard.io/>.