MEMORIA PROYECTO

María Jesús Vega Vázquez

Índice:

- 1.- Entregable 1
- 2.- Entregable 2
- 3.- Entregable 3
- 4.- Entregable 4
- 5.- Entregable 5
- 6.- Materiales utilizados y montaje completo
- 7.- Problemas encontrados
- 8.- Conclusión

En este primer entregable tenemos que hacer un proyecto con un Servlet que permite gestionar una petición GET y POST para un tipo de datos definido. Como repositorio de datos empleamos List.

En este entregable hago uso de dos constructores, uno para el sensor y otro para el actuador.

```
package ex.u.lxi.dad;

package ex.u.lxi.dad;

pablic class Sectuator {

private integer idvalue;
private integer idvalue, integer idvalue, integer idvalue, integer idvalue;
private integer idvalue, integer idvalue;
private integer idvalue, integer idvalue,
```

En nuestra clase Sevlet, hacemos uso de un toGet y un toPost para poder leer y poder postear los datos en nuestras lista.

```
protected wild amon (interpretate post of ear, pathwester (1903)

if (the = mail) {
    other the out resp. pathwester(1903)
    other the output (1903)
    other the output (1
```

En este entregable, empezamos a hacer los pilares de nuestro proyecto. Haremos una implementación mediante Vertx de los endpoints para la gestión de la API Rest, incluiremos peticiones GET y POST para el sensor y el actuador. Usaré Map para almacenar en memoria los datos, los constructores son los mismos en todos los entregables. A continuación, muestro capturas de parte del código que he usado para la creación de la api en esta práctica y que será modificada y usada en futuras entregas.

En este entregable, sustituimos los Map creados por la conexión con la base de datos. A continuación, vemos los cambios que hemos realizado:

```
public static myGPuml mySpiClient]

public static myGPuml mySpiClient]

private come goung

public value tart(Promise connectipations)

private come goung

private come goung

private come private (private private private)

private come private (private private private)

private come foundation = none Positioning (private connection)

private come foundation = none Positioning (private connection)

private come foundation = none Positioning (private connection)

private come foundation = none Positioning private connection)

private come foundation = none Positioning private connection = none Positioning (private connection)

private value private connection = none Positioning (private connection)

private value private connection = none Positioning (private connection)

private value private connection = none Positioning (private connection)

private value private connection = none Positioning (private connection)

private value private connection = none Positioning (private connection)

private value private connection = none Positioning (private connection)

private value private connection = none Positioning (private connection)

private value private connection = none Positioning (private connection)

private value private connection = none Positioning (private connection)

private value private connection = none Positioning (private connection)

private value private connection =
```

Aquí podemos ver la creación de las tablas en la base de datos:

```
CREATE TABLE actuador(
idValue INT NOT NULL AUTO_INCREMENT,
idActuador INT NOT NULL,
timeStampActuador BIGINT NOT NULL,
valueActuador INT NOT NULL,
idGrupo INT NOT NULL,
idPlaca INT NOT NULL,
PRIMARY KEY(idValue)
);

CREATE TABLE sensor(
idValue INT NOT NULL AUTO_INCREMENT,
idSensor INT NOT NULL,
timeStampSensor BIGINT NOT NULL,
valueTemp DOUBLE NOT NULL,
valueHum DOUBLE NOT NULL,
idGrupo INT NOT NULL,
idPlaca INT NOT NULL,
PRIMARY KEY(idValue)
);
```

En este entregable he utilizado el Arduino.ide para hacer la conexión entre la placa, junto al sensor y el actuador, y la base de datos. Los datos recogidos por el sensor y el actuador son capaces de almacenarse en la base de datos mediante la petición POST. A continuación, muestro el código que he usado para hacer dicha conexión:

```
#include <WiFi.h>
                                                                                              // Verifica si la lectura es válida
#include <DHT.hx
#include <HTTPClient.h>
                                                                                             if (isnan(temperatura) | | isnan(humedad)) |
                                                                                               Serial.println("Error al leer del DHT11!");
#include <ESP32Servo.h> // Incluir la biblioteca ESP32Servo
                                                                                                // Muestra la temperatura y la humedad en el monitor serial
// Definiciones de pines
                                                                                               Serial.print("Temperatura: ");
#define DHTPIN 4
                          // Pin donde se conecta el DHT11
#define DHTTYPE DHT11 // DHT 11
                                                                                               Serial.print(temperatura);
                                                                                               Serial.print(" °C, Humedad: ");
#define SERVOPIN 18
                          // Pin donde se conecta el servomotor (en la ESP32)
                                                                                               Serial.print(humedad);
                                                                                               Serial.println(" %");
// Credenciales de la red WiFi
                                    // Cambia por tu SSID
const char* ssid = "Mi":
const char* password = "ComprateunputoWifi"; // Cambia por tu contraseña
                                                                                                // Verifica si se superan los umbrales y mueve el servomotor
                                                                                               if (temperatura > umbralTemperatura || humedad > umbralHumedad) {
// Inicializa el sensor DHT
                                                                                                 miServo.write(90); // Mover el servomotor a 90 grados
DHT dht(DHTPIN, DHTTYPE);
                                                                                               } else {
                                                                                                 miServo.write(0); // Regresar el servomotor a la posición inicial
// Inicializa el servomotor
Servo miServo:
// Umbrales de temperatura y humedad
                                                                                               String serverName = "http://192.168.152.254:8080/api/sensor"; // Cambia a la IP y puerto correctos
const float umbralTemperatura = 30.0; // Umbral de temperatura en grados Celsius
                                                                                               http.begin(serverName)
const float umbralHumedad = 70.0;
                                         // Umbral de humedad en porcentaje
                                                                                               http.addHeader("Content-Type", "application/ison");
void setup() {
                                                                                               String postData = "{\"idsensor\":1,\"timestamp\":";
  Serial.begin(115200):
  dht.begin();
                                                                                               postData += String(time(NULL)); // Usa la hora actual
                                                                                               postData += ",\"valueTemp\":
  miServo.attach(SERVOPIN); // Adjuntar el servomotor al pin especificado
                                                                                               postData += String(temperatura);
  // Conexión a la red WiFi
                                                                                               postData += ", \"valueHum\":";
  WiFi.begin(ssid, password);
                                                                                               postData += String(humedad);
  Serial.print("Conectando a ");
                                                                                               postData += ", \"idgrupo\":1, \"idplaca\":1}";
  Serial.println(ssid):
                                                                                               // Realiza la solicitud HTTP POST
  while (WiFi.status() != WL_CONNECTED) {
                                                                                               int httpResponseCode = http.POST(postData);
    delay(1000);
   Serial.print(".");
                                                                                                // Imprime el código de respuesta
                                                                                               if (httpResponseCode > 0) {
                                                                                                 String response = http.getString();
  Serial.println("");
                                                                                                 Serial.println(httpResponseCode);
  Serial.println("Conectado a la red WiFi");
                                                                                                 Serial.println(response);
  Serial.print("Dirección IP: ");
                                                                                               } else {
  Serial.println(WiFi.localIP());
                                                                                                 Serial.print("Error en la solicitud POST: ");
                                                                                                 Serial.println(httpResponseCode);
                                                                                                 Serial.println(http.errorToString(httpResponseCode).c_str()); // Mensaje de error más descriptivo
  if ((WiFi.status() == WL_CONNECTED)) { // Verifica que esté conectado a la WiFi
    HTTPClient http:
                                                                                                // Finaliza la conexión
      / Lee la temperatura y la humedad del DHT11
    float temperatura = dht.readTemperature();
    float humedad = dht.readHumidity();
                                                                                            // Espera 10 segundos antes de la siguiente lectura
    // Verifica si la lectura es válida
if (isnan(temperatura) || isnan(humedad)) {
                                                                                           delay(10000);
      Serial.println("Error al leer del DHT11!");
```

En este entregable, no he adjuntado nada del eclipse, debido a que no cambia nada con respecto al entregable anterior.

Hacemos los cambios necesarios para implementar el MQTT:

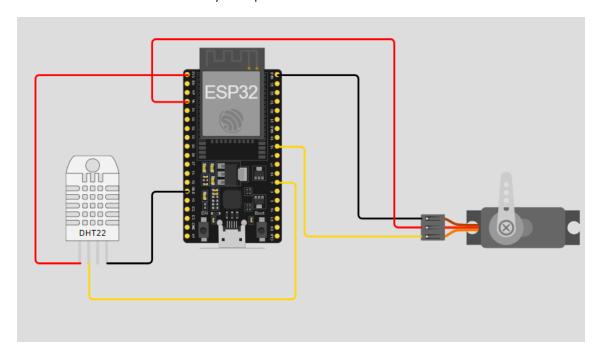
```
print void configuration (action for the content of the content of
```

```
// Credenciales de la red WiFi
const char* ssid = "Mj";
const char* password = "ComprateunputoWifi";
// Credenciales del MQTT Broker
const char* mqtt_server = "192.168.152.254";
const char* mqtt_user = "mqtt";
const char* mqtt_password = "mj";
// Inicializa el sensor D
DHT dht(DHTPIN, DHTTYPE);
 // Inicializa el servo
// Umbrales de temperatura y humedad
const float umbralTemperatura = 35.0;
const float umbralHumedad = 70.0;
 WiFiClient espClient;
PubSubClient client(espClient);
void setup() {
   Serial.begin(115200);
   Serial.oegin(112200);
dmt.begin();
miServo.attach(SERVOPIN); // Adjuntar el servomotor al pin especificado
   // Conexión a la red WiFi
Serial.println("Conectando a la red WiFi...");
WiFi.begin(ssid, password);
   unsigned long startAttemptTime = millis();
   while (WiFi.status() != WL_CONNECTED && millis() - startAttemptTime < 30000) {
      delay(1000);
      Serial.print(".");
  if (WiFi.status() != WL_CONNECTED) {
    Serial.println("\nNo se pudo conectar a la red WiFi");
} else {
    Serial.println("\nConectado a la red WiFi");
    Serial.print("Dirección IP: ");
    Serial.println(WiFi.localIP());
}
   client.setServer(mqtt_server, 1883);
client.setCallback(callback);
   reconnect();
```

6.- Materiales utilizados y montaje completo

Los materiales que he usado han sido:

- Placa ESP32 WROOM 32
- Servo motor SG90
- Sensor de humedad y temperatura DHT11



En la foto adjunta aparece un DHT22, porque el programa usado no proporciona un DHT11, el montaje es el mismo cambiando el sensor.

7.- Problemas encontrados

Durante la realización de los entregables 4 y 5 tuve problemas de entendimiento del manejo del Plataform.io, por lo que decidí cambiarme al Arduino.ide. Después de hacer el cambio, no he tenido problemas a la hora de realizar el código y hacer dichos entregables

Cuando ya tenía el proyecto realizado y funcionando al completo, se me desconfiguró el laucher del eclipse, tras muchos intentos para arreglarlo, me puse en contacto con usted y me lo solucionó.

8.- Conclusión

Este trabajo está pensado para una posible implementación en un invernadero, como ya expliqué en la presentación. Con ayuda del DHT11 podemos medir la temperatura y la humedad del entorno en el que nos encontramos y el servo nos ayudaría a mantenernos en los parámetros predefinidos, ya sea abriendo ventanas o activando un ventilador.