



# گزارش پروژهی گلدان هوشمند

اعضای گروه:

روزبه پیراعیادی

آرین احدی نیا

درس:

سیستمهای نهفته

استاد:

دکتر انصاری

مرداد ۱۴۰۱

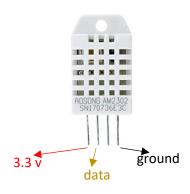
# متصل کردن سنسور AM2302 به Raspberry pi

سنسور AM2302 که DHT22 نیز نامیده می شود یک سیگنال کم هزینه و دیجیتال برای اندازه گیری دما و رطوبت است. خروجی این سیگنال به صورت دیجیتال است. بازه ی این اعداد و دقت آنها به شرح زیر است.

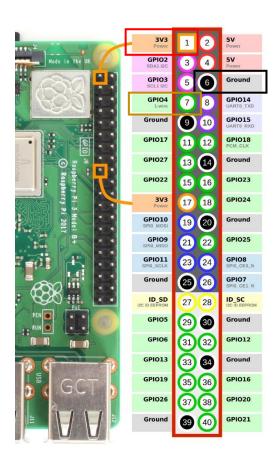
• Humidity: 0-100%, 2-5% accuracy

• Temperature: -40 to 80°C, ±0.5°C accuracy

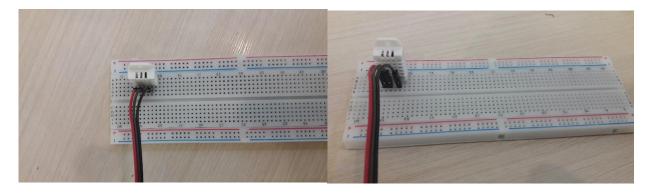
برای متصل کردن این سیگنال، سمت چپترین pin باید به power 3.3 v متصل شود، دومین pin خروجی سنسور است و سمت راست ترین pin باید به ground متصل شود.



برای اتصال Raspberry pi به سنسور ها باید از GPIO pinهای موجود در آن استفاده کرد. GPIO در واقع مخفف -GPIO استفاده Purpose Input/Output و نوع آنها را در تصویر زیر مشاهده می کنید. با توجه به توضیحات بالا، pinهایی که باید از آنها استفاده کنیم مشخص شدهاند. رنگهای استفاده شده متناظر با رنگهای تصویر صفحه یقبل و همچنین رنگ سیمهای به کار برده شده هستند.

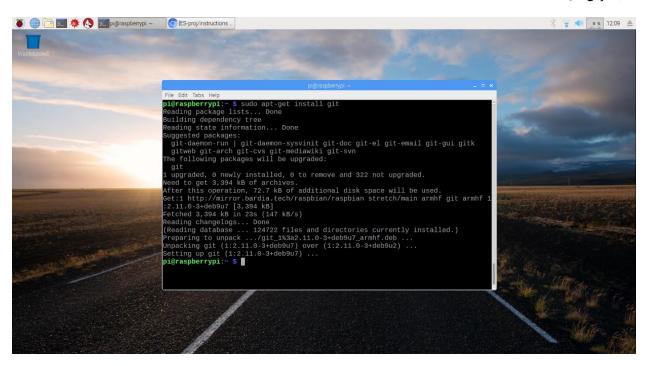


در نهایت نتیجهی اتصال به کمک Bread Board به صورت تصاویر زیر است.

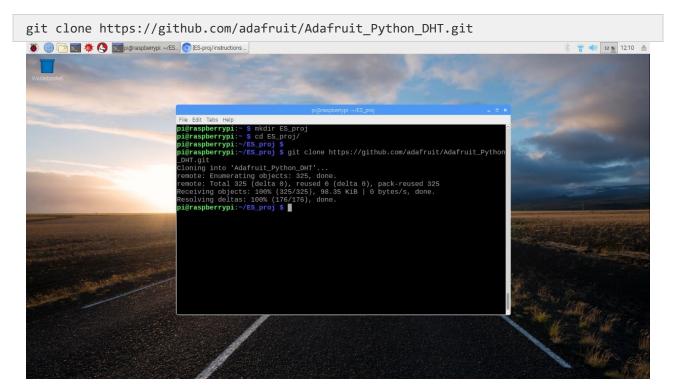


حالا برای خواندن مقادیر به صورت زیر عمل می کنیم.

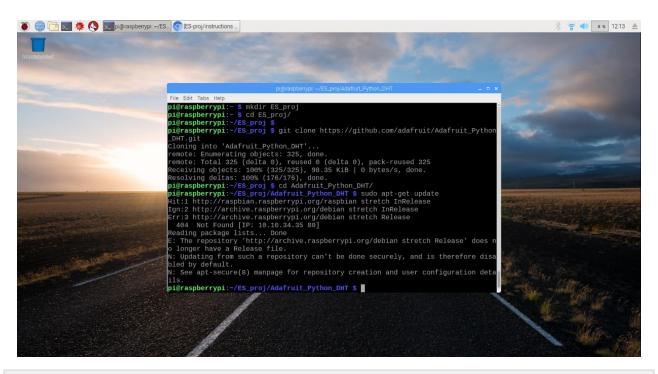
#### git نصب کردن



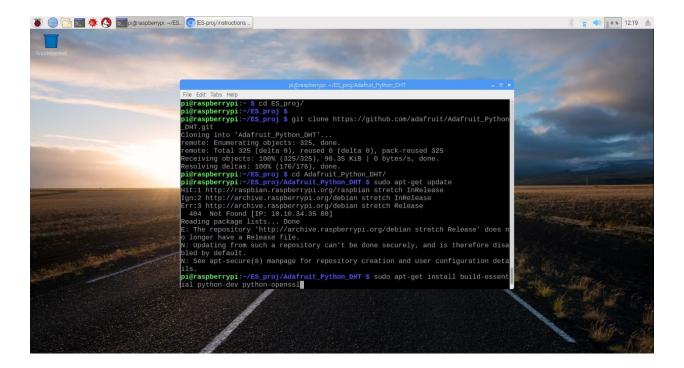
ساختن یک پوشه با نام ES\_proj و Clone کردن پروژه adafruit با کمک دستور زیر



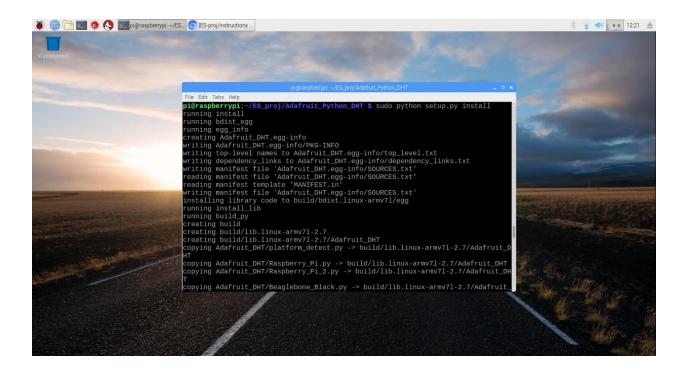
sudo apt-get update



sudo apt-get install build-essential python-dev python-openssl



sudo python setup.py install



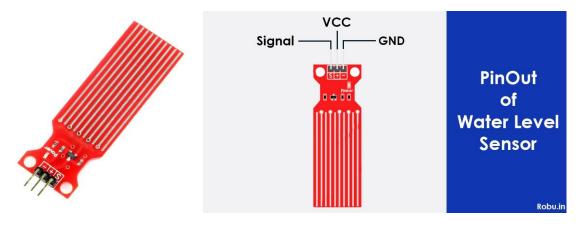
تمامی دستورات این بخش به صورت تجمیعی در ادامه آمدهاند.

```
git clone https://github.com/adafruit/Adafruit_Python_DHT.git
cd Adafruit_Python_DHT
sudo apt-get update
sudo apt-get install build-essential python-dev
sudo python setup.py install
```

بعدتر کد پایتونی که با کمک کتابخانهی AdaFruit خروجی سنسور را می گیرد را شرح خواهیم داد.

# متصل کردن سنسور سطح آب به Raspberry pi

ابتدا به نوع pinهای سنسور سطح آب که در تصویر زیر نشان داده شدهاند توجه کنید.



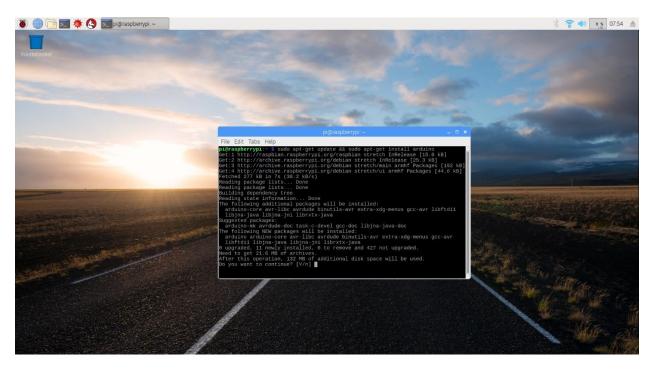
اما موضوعی که وجود دارد این است که خروجی این سنسور به صورت آنالوگ است و برای متصل کردن این سنسور به عروجی این سنسور به صورت آنالوگ است و برای متصل کردن این کار استفاده می کنیم. pi باید به نوعی خروجی آن را به یک خروجی دیجیتال تبدیل کنیم. در این جا از Arduino uno برای این کار استفاده می کنیم. بنابراین اتصالات را باید به شکل زیر انجام دهیم. همان طور که می بینید سیم زرد به پین آنالوگ روی arduino، سیم نارنجی به و سیم قرمز به GND متصل شده است.





برای این که بتوانیم از خروجی Arduino روی raspberry pi استفاده کنیم، ابتدا لازم است تا ide مربوط به کار کردن با arduino را روی سیستم عامل raspbian نصب کنیم.

sudo apt-get update && sudo apt-get install arduino



سپس با نوشتن کد زیر درون این محیط می توانیم، سپس compile کردن و آپلود کردن آن روی arduino می توانیم خروجی سنسور را به صورت نسبی مشاهده کنیم.

```
File Edd Sketch Tools Help

Stockty, 2143 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

File Edd Sketch Tools Help

Stockty, 2143 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2143 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2143 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2143 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2143 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2143 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2143 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2143 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2143 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2143 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2143 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2143 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2143 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2143 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2143 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2143 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

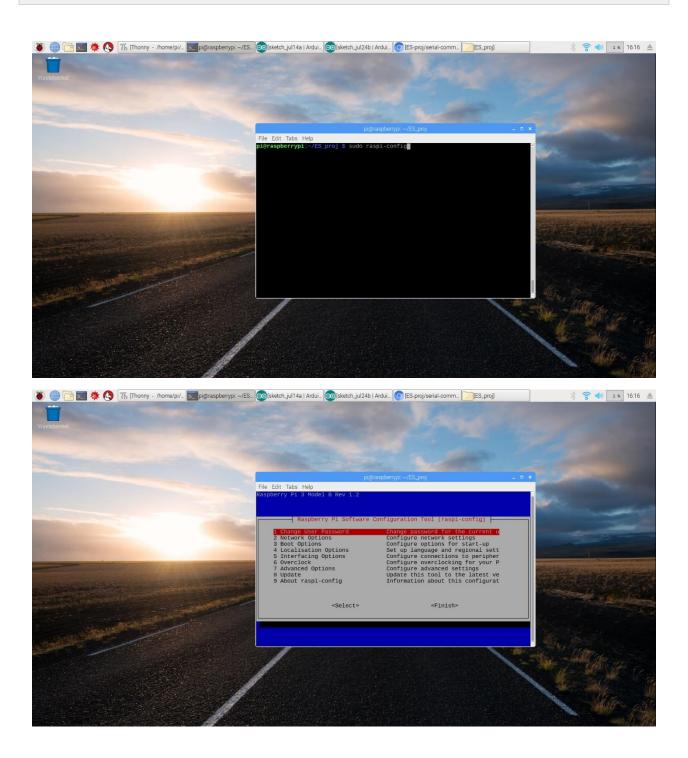
Sect., 2144 | Arouno 21 10 5 rding 2.41

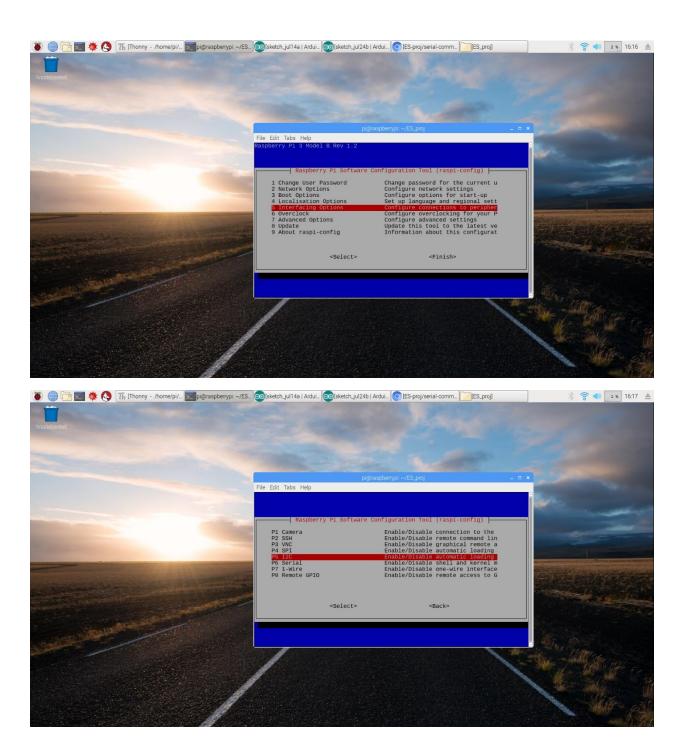
Sect., 2144 | Arou
```

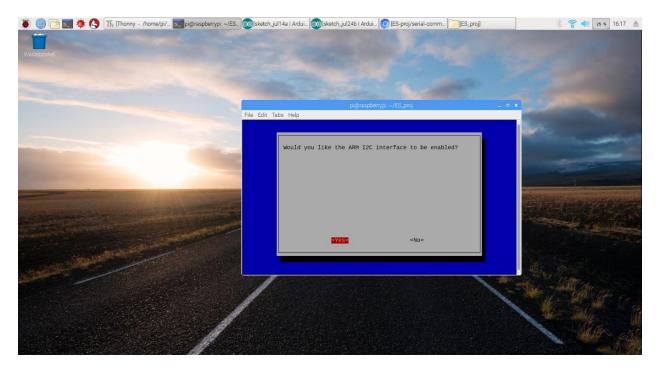
دو نکته در کد بالا وجود دارد. یکی این است که respin که خواندن از روی آن انجام می شود باید دقیقا همان pinی باشد که سنسور را بدان متصل کرده این که 9600 موجود در خط baud rate ،Serial.begin(9600) است. این مقدار به این معناست که اطلاعات با نرخ 9600 بیت در ثانیه منتقل می شوند.

اما داشتن اطلاعات روی arduino کافی نیست و باید آن را به raspberry pi منتقل کنیم. برای این کار در ابتدا به صورت زیر I2C serial communication protocol را فعال می کنیم.

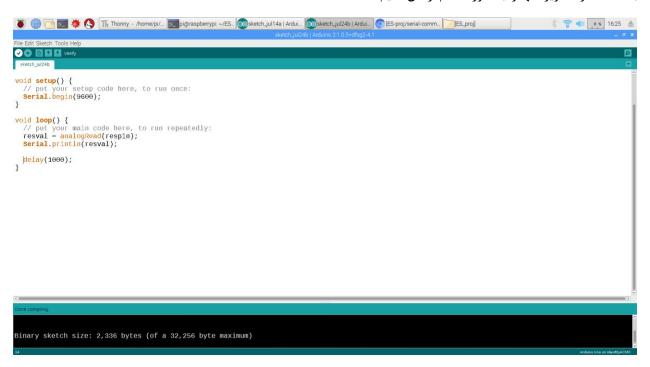
sudo raspi-config







حالا که میخواهیم اطلاعات را به Raspberry pi منتقل کنیم دیگر احتیاج به انجام پردازش اضافه روی دادهها نیست و میتوانیم با استفاده از کد زیر، آنها را به صورت خام ارسال کنیم.



# نصب کردن Postgresql

برخی اوقات به دلایل مختلف نظیر قطع بودن اتصال شبکه و یا مشکل در سرور ممکن است ارسال اطلاعات موفقیت آمیز نباشد. بنابراین برای این که اطلاعات خوانده شده از بین نروند، لازم است تا اطلاعاتی که موفق به ارسال آنها نشده ایم را در یک پایگاه داده ذخیره کنیم. برای نصب کردن postgresql به صورت زیر عمل می کنیم.

```
sudo apt update
sudo apt upgrade
sudo apt install postgresql
```

```
pi@raspberrypi:~ _ _ _ X
File Edit Tabs Help
pi@raspberrypi:~ S sudo apt install postgresql
```

sudo su postgres

createuser pi -P --interactive

```
Pi@raspberrypi:~ - □ X

File Edit Tabs Help
postgres@raspberrypi:/home/pi$ createuser pi -P --interactive
Enter password for new role:

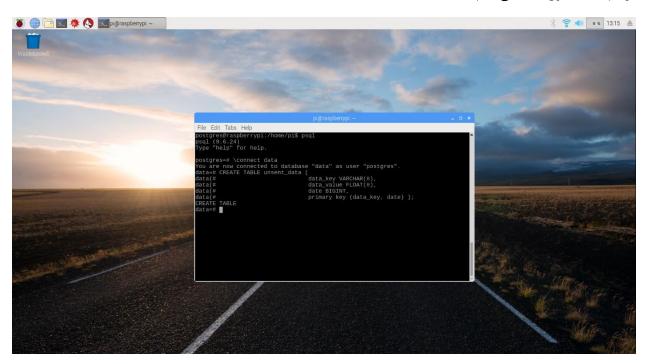
File Edit Tabs Help
postgres@raspberrypi:/home/pi$ createuser pi -P --interactive
Enter password for new role:
Enter it again:
Shall the new role be a superuser? (y/n) y
postgres@raspberrypi:/home/pi$ ■
```

حالا مى توانيم يک ديتابيس ايجاد کنيم و به أن متصل شويم.

psq1
CREATE DATABASE [NAME]
\connect [NAME]

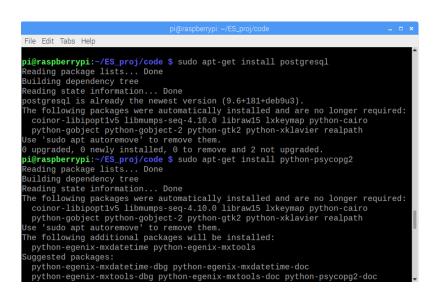
```
Pile Edit Tabs Help
postgresëraspberrypi:/home/pi$ psql
postgresëraspberrypi:/home/pi$ psql
psql (9.6.24)
Type "help" for help.
postgres=# CREATE DATABASE data;
CREATE DATABASE
postgres=# \connect data;
You are now connected to database "data" as user "postgres".
data=#
```

#### در انتها یک جدول ایجاد می کنیم.



در نهایت لازم است تا کتابخانهی psycopg2 را نصب کنیم تا بتوانیم از طریق کد پایتون به دیتابیس متصل شویم.

```
sudo apt-get install postgresql
sudo apt-get install python-psycopg2
sudo apt-get install libpq-dev
```



```
Pile Edit Tabs Help

pi@raspberrypi:-/ES_proj/code $ sudo apt-get install libpq-dev

Reading package lists... Done

Building dependency tree

Reading state information... Done

The following packages were automatically installed and are no longer required:

coinor-libipopt1v5 libmumps-seq-4.10.0 libraw15 lxkeymap python-cairo

python-gobject python-gobject-2 python-gtk2 python-xklavier realpath

Use 'sudo apt autoremove' to remove them.

Suggested packages:

postgresql-doc-9.6

The following NEW packages will be installed:

libpq-dev

0 upgraded, 1 newly installed, 0 to remove and 2 not upgraded.

Need to get 198 kB of archives.

After this operation, 819 kB of additional disk space will be used.

Get:1 http://mirror.bardia.tech/raspbian/raspbian stretch/main armhf libpq-dev a

rmhf 9.6.24-0+deb9u1 [198 kB]

Fetched 198 kB in 1s (165 kB/s)

Selecting previously unselected package libpq-dev.

(Reading database ... 136242 files and directories currently installed.)

Preparing to unpack .../libpq-dev_9.6.24-0+deb9u1_armhf.deb ...

Unpacking libpq-dev (9.6.24-0+deb9u1) ...

Setting up libpq-dev (9.6.24-0+deb9u1) ...

Processing triggers for man-db (2.7.6.1-2) ...
```

### تشريح كدهاي يايتون نوشته شده

# send\_data.py

ابتدا به توضیح کد send\_data.py میپردازیم. این کد وظیفهی خواندن اطلاعات از سنسورها و فرستادن آنها به سرور را بر عهده دارد. همچنین در صورت موفقیت آمیز نبودن ارتباط با سرور انتظار میرود اطلاعات خوانده شده در پایگاه داده ذخیره شوند.

در بخش اول کتابخانههای لازم را import می کنیم. سپس ورودی ها را از ترمینال دریافت می کنیم. انتظار داریم ورودی اول یکی از سه عدد 11، 12 و 2302 باشد که ورودی مربوط به سنسور ما 2302 است. ورودی دوم نیز شماره ی pin را مشخص می کند که اگر به بخش اول مراجعه کنید، خواهید دید که سنسور دما و رطوبت به pin شماره ی 4 متصل شده است.

```
import sys
import requests
import Adafruit DHT
import time
import serial
import string
import psycopg2
sensor_args = { '11': Adafruit_DHT.DHT11,
                '22': Adafruit_DHT.DHT22,
                '2302': Adafruit_DHT.AM2302 }
if len(sys.argv) == 3 and sys.argv[1] in sensor_args:
   sensor = sensor_args[sys.argv[1]]
   pin = sys.argv[\overline{2}]
   print('Usage: sudo ./Adafruit_DHT.py [11|22|2302] <GPIO pin number>')
    print ('Example: sudo ./Adafruit_DHT.py 2302 4 - Read from an AM2302 connected to GPIO pin #4')
    sys.exit(1)
```

در بخش بعد یک تابع برای اتصال به پایگاه داده و یک تابع با نام insert\_into\_database نوشته شده است. این تابع به پایگاه داده unsent\_data یکی از سه مقدار Hum ،Temp و Lev است که به ترتیب دما، رطوبت و سطح آب را نشان می دهد.

تابع check\_status\_code بررسی می کند که status\_code برگردانده شده توسط سرور، successfull بوده است یا خیر. تابع send\_or\_save\_data نیز به کمک دو تابع check\_satus\_code و insert\_into\_database یک داده به صورت dictionary را دریافت می کند و یا آن را ارسال می کند یا در پایگاه داده ذخیره می کند. چند خط بعد هم برای خواندن device\_serial و private\_key همان شماره سریالی است که به کیت اختصاص داده شده است. private\_key نیز کلیدی است که سرور به کمک آن صحت اطلاعات ارسالی را بررسی می کند تا در صورتی که اطلاعات غلطی توسط فرستندههای دیگر به سرور ارسال شود، این اطلاعات در نظر گرفته نشوند.

```
def check_status_code(status_code):
    if status_code == 200:
        return True
    else:
        return False

def send_or_save_data(url, sensor_data):
    print(sensor_data)
    result = requests.post(url, data = sensor_data)
    if not check_status_code(result.status_code):
        print('Couldnt send Data Data was saved in database')
        insert_into_database(sensor_data['dataKey'], sensor_data['dataValue'], sensor_data['timeInstant'])

fl = open('./info/device_serial', 'r')
    device_serial = fl.read()

fl.close()

f2 = open('./info/private_key', 'r')
    private_key = f2.read()
    f2.close()
```

در نهایت به بخش اصلی می رسیم. ابتدا به کمک کتابخانه ی Adafruit اقدام به خواندن دما و رطوبت می کنیم. برای خواندن سطح Send\_or\_save\_data بپردازیم. سپس با کمک 9600 baudraut آب هم کافیست به خواندن به صورت سریال از port usb به port usb بپردازیم. سپس با کمک send\_or\_save\_data یا تمام داده ها را می فرستیم یا آنها را در پایگاه داده ذخیره می کنیم. همان طور که می بینید این کار هر ۱۰ ثانیه انجام می شود. هر چند این مقدار کوچکتر از مقداری است که در دنیای حقیقی لازم است، اما برای آزمایش ساده تر سیستم قرار داده شده است.

```
ser=serial.Serial('/dev/ttyACM0', 9600)
url = 'http://94.101.178.12/api/post
try:
     while True:
          humidity, temperature = Adafruit DHT.read retry(sensor, pin)
          if humidity == None or temperature == None:
               print('Data Read Failed')
          print('Data Read Finish')
          water level = int(ser.readline().strip())
          'trivateKey': private_key,
'timeInstant': int(time.time() * 1000),
'dataKey': 'Temp',
                          'dataValue' : temperature}
         hum_data = {
    'deviceSerial': int(device_serial),
    'privateKey' : private_key,
    'timeInstant' : int(time time() * 1000),
    ''''' ' 'Hum'.
                          'dataKey': 'Hum',
'dataValue' : humidity}
          'deviceSerial': int(device_serial),
'privateKey' : private_key,
'timeInstant' : int(time.time() * 1000),
'dataKey': 'Lev',
'dataValue' : water_level}
          send_or_save_data(url, temp_data)
          send_or_save_data(url, hum_data)
send_or_save_data(url, lev data)
          time.sleep(10)
except KeyboardInterrupt:
```

# send\_unsent\_data.py

همان طور که در بخش قبل شرح داده شد، ممکن است برخی دادهها به هر دلیل ارسال نشده باشند و در پایگاه داده ذخیره شده باشند. این کد وظیفهی این را دارد که به صورت دوره ای ارتباط با سرور بررسی کند و در صورت برقرار بودن ارتباط سطر به سطر شروع به فرستادن اطلاعات و حذف آنها از پایگاه داده بپردازد.

برای این کار یک تابع برای اتصال به پایگاه داده، یک تابع برای خواندن یک سطر از آن و یک تابع برای حذف سطر با توجه به data\_key نوشته شده است. دقت کنید که primary key در جدول unsent\_data ترکیب data\_key و ata\_key است.(صرف نظر از مقدار خوانده شده، پارامتر خوانده شده در یک زمان مشخص یکتاست.)

```
import requests
import psycopg2
import time
def connect to database():
    connection = None
    try:
        host = 'localhost',
                                      port = '5432',
                                      database = 'data')
        cur = connection.cursor()
    except (Exception, psycopg2.DatabaseError) as error:
        print(error)
    return connection, cur
def select from database():
    sql = """SELECT * FROM unsent_data
           LIMIT 1"""
    connection, cur = connect to database()
    if connection is not None:
        cur.execute(sql)
        row = cur.fetchall()
        connection.commit()
        cur.close()
        connection.close()
        return row
def delete_from_database(data_key, date):
    sql = """" DELETE FROM unsent_data
       WHERE data_key = (%s) and date = (%s)"""
    connection, cur = connect_to_database()
    if connection is not None:
       cur.execute(sql, (data_key, date))
       connection.commit()
        cur.close()
        connection.close()
```

```
در ادامه تابع ckeck_server با فرستادن درخواست به 94.101.178.12/api/ping ارتباط با سرور را بررسی می کند.
def check status code (status code):
      if status code == 200:
           return True
      else:
           return False
def check server():
      url = 'http://94.101.178.12/api/ping'
      response = requests.get(url)
      return check status code (response.status code)
f1 = open('./info/device_serial', 'r')
device serial = f1.read()
f1.close()
f2 = open('./info/private key', 'r')
private key = f2.read()
f2.close()
حالا کافیست هر یک ثانیه یک بار وضعیت اتصال به سرور بررسی شود و در صورت برقرار بودن ارتباط، سطر به سطر از پایگاه داده
                                          بخوانیم و در صورت ارسال موفقیت آمیز آنها را از پایگاه داده حذف کنیم.
def send data(row):
   url = 'http://94.101.178.12/api/post'
   sensor_data = {
           'deviceSerial': int(device_serial),
           'privateKey' : private_key,
'timeInstant' : row[2],
           'dataKey': row[0],
           'dataValue' : row[1]}
   result = requests.post(url, data = sensor_data)
   if check_status_code(result.status_code):
       delete_from_database(row[0], row[2])
try:
   while True:
       while check_server():
          row = select_from_database()
           if len(row) != 0:
              send_data(row[0])
           else:
              break
       time.sleep(1)
except KeyboardInterrupt:
   pass
```

# public\_key\_monitor.py

public\_key کلیدی است که با در اختیار داشتن آن می توان از طریق آپ به سرور وصل شد و اطلاعات مربوط به آن را مشاهده کرد. از آن جا که public\_key بر خلاف private\_key ثابت نیست و ممکن است توسط کاربران تغییر داده شود، لازم است تا دائما محتویات فایل public\_key خوانده شود و در صورتی که تغییر کرده بود به 94.101.178.12 اطلاعات جدید را بفرستد تا سرور نیز از این تغییر مطلع شود. دقت کنید که تابع peek\_line طوری محتویات را می خواند که Cursor جلو نرفته باشد و وقتی مجدد همان فایل را می خوانیم، باز هم public\_key خوانده شود.

```
import time
import requests
def peek line(f):
    position = f.tell()
    line = f.readline()
    f.seek(position)
    return line
f = open('./info/public key', 'r')
f1 = open('./info/device_serial', 'r')
device serial = f1.read()
fl.close()
f2 = open('./info/private key', 'r')
private key = f2.read()
f2.close()
prev public key = None
url = 'http://94.101.178.12/api/public key update'
try:
    while True:
        new_public_key = peek_line(f)
        if prev_public_key != new_public_key:
            update data = {
                 'deviceSerial': int(device_serial),
                 'privateKey' : private_key,
                 'publicKey' : new public key}
            print(update data)
            update_result = requests.patch(url, data = update_data)
            print(update_result)
            print(update result.text)
       prev_public_key = new_public key
       time.sleep(1)
except KeyboardInterrupt:
```

	1.
21	منا
~	

- [1] https://www.instructables.com/Raspberry-Pi-Tutorial-How-to-Use-the-DHT-22/
- [2] https://yantraas.com/send-sensor-data-from-arduino-to-raspberry-pi/
- [3]  $\underline{\text{https://www.industrialshields.com/blog/raspberry-pi-for-industry-26/post/how-to-install-postgresql-in-raspberry-pi-plc-395}$
- [4] https://stackoverflow.com/questions/28253681/you-need-to-install-postgresql-server-dev-x-y-for-building-a-server-side-extensi