

UNIVERSIDAD DEL VALLE DE GUATEMALA

Electrónica digital 2

Sección 30

Ing. Pablo Mazariegos

Proyecto # 4

Control de Parqueos (Parqueo-Matic)

Katharine Senn Salazar - 18012

Guatemala, 28 de mayo de 2021



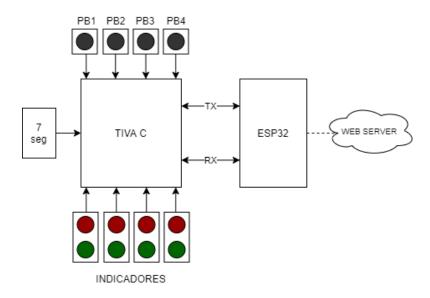
Link Github:

https://github.com/sen18012/Labs_Digital_2/tree/main/Proyecto_4

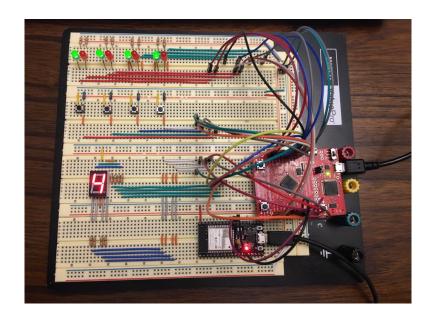
Link Youtube:

https://youtu.be/p4eNVZIBHQg

Diagrama:

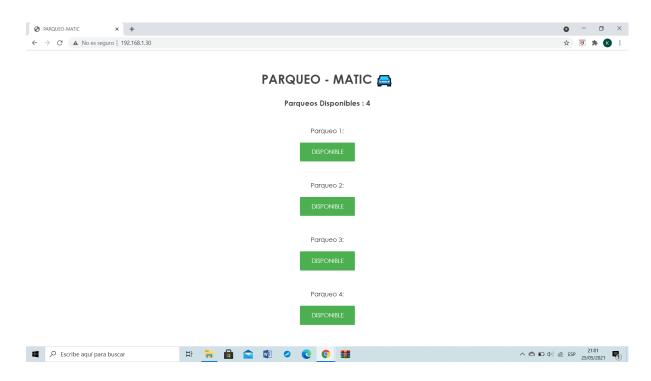


Circuito Físico:





Interfaz Web Server:



Explicación del Proyecto:

El proyecto consiste en realizar un prototipo funcional de un sistema de control de parqueo por medio de una Tiva C y un ESP32.

Este prototipo será conformado por 4 pushbuttons que actúan como sensores para saber si cada parqueo se encuentra disponible u ocupado, Leds de colores rojo y verde los cuales indicarán el estado actual del parqueo y un display 7 segmentos que indicará la cantidad de parqueos disponibles.

De la misma manera, por medio de comunicación UART la Tiva C se comunica con el ESP32 el cual por medio de un Web Server nos permite monitorear en tiempo real el estado del estacionamiento.



Datos:

Código Tiva C:

Configuración Inicial

```
//CONGIF DE FRECUENCIA (40 MHz)
SysCtlClockSet(SYSCTL_SYSDIV_5 | SYSCTL_USE_OSC | SYSCTL_OSC_MAIN| SYSCTL_XTAL_16MHZ); //FREQ - 40MHz
              //CONFIG HABILITAR PUERTOS
  67
68
69
70
71
72
73
74
75
76
77
78
80
81
82
83
84
85
86
87
88
89
90
91
92
93
94
95
                      ONFIG HABILITAR PUERIOS
SysctleripheralEnable(SYSCTL_PERIPH_GPIOA);
SysctlPeripheralEnable(SYSCTL_PERIPH_GPIOB);
SysctlPeripheralEnable(SYSCTL_PERIPH_GPIOC);
SysctlPeripheralEnable(SYSCTL_PERIPH_GPIOD);
SysctlPeripheralEnable(SYSCTL_PERIPH_GPIOE);
SysctlPeripheralEnable(SYSCTL_PERIPH_GPIOF);
              while (!SysCtlPeripheralReady (SYSCTL_PERIPH_GPIOA)){
               while (!SysCtlPeripheralReady (SYSCTL_PERIPH_GPIOB)){
              while (!SysCtlPeripheralReady (SYSCTL_PERIPH_GPIOC)){
              while (!SysCtlPeripheralReady (SYSCTL_PERIPH_GPIOD)){
              while (!SysCt1PeripheralReady (SYSCTL_PERIPH_GPIOE)){
              while (!SysCt1PeripheralReady (SYSCTL_PERIPH_GPIOF)){
               //IO CONFIG
              GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTA_BASE, GPIO_PIN_2 | GPIO_PIN_3 | GPIO_PIN_6 | GPIO_PIN_7); //Indicadores Parqueo 1 y 2

GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTE_BASE, GPIO_PIN_1 | GPIO_PIN_2 | GPIO_PIN_3 | GPIO_PIN_4); //Indicadores Parqueos 3 y 4

GPIOPinTypeGPIOOutput(GPIO_PORTB_BASE, GPIO_PIN_0 | GPIO_PIN_1 | GPIO_PIN_2 | GPIO_PIN_3 | GPIO_PIN_4 | GPIO_PIN_5 | GPIO_PIN_6 | GPIO_PIN_7); //Indicador 7seg
              GPIOPinTypeGPIOInput(GPIO_PORTD_BASE, GPIO_PIN_0| GPIO_PIN_1| GPIO_PIN_2 | GPIO_PIN_3); //Sensores todos los parqueos
             GPIOPadConfigSet(GPIO_PORTD_BASE, GPIO_PIN_0, GPIO_STRENGTH_2MA, GPIO_PIN_TYPE_STD_MPD);
GPIOPadConfigSet(GPIO_PORTD_BASE, GPIO_PIN_1, GPIO_STRENGTH_2MA, GPIO_PIN_TYPE_STD_MPD);
GPIOPadConfigSet(GPIO_PORTD_BASE, GPIO_PIN_2, GPIO_STRENGTH_2MA, GPIO_PIN_TYPE_STD_MPD);
GPIOPadConfigSet(GPIO_PORTD_BASE, GPIO_PIN_3, GPIO_STRENGTH_2MA, GPIO_PIN_TYPE_STD_MPD);
96
97
98
99
100
101
              InitUART();
```

Main Loop



Funciones

Función para revisar el estado actual de cada parqueo y contar los parqueos disponibles (Para el parque 3 y 4 las condiciones de if se repiten de la misma manera que para los parqueos 1 y 2)

```
void revisar(void)
↓{
     parqueo = 0;
     P1 = 0;
    P2 = 0;
    P3 = 0;
    P4 = 0;
)
     if ( !GPIOPinRead(GPIO_PORTD_BASE, GPIO_PIN_0) ) { //Revisamo Parqueo 1
        GPIOPinWrite(GPIO_PORTA_BASE, GPIO_PIN_6 | GPIO_PIN_7, GPIO_PIN_7); //Parqueo_Desocupado
        parqueo = parqueo+1;
         P1 = 1;
    }
    else if ( GPIOPinRead(GPIO_PORTD_BASE, GPIO_PIN_0) ) {
             GPIOPinWrite(GPIO_PORTA_BASE, GPIO_PIN_6 | GPIO_PIN_7, GPIO_PIN_6); //Parqueo Ocupado
             P1 = 0;
    if ( !GPIOPinRead(GPIO_PORTD_BASE, GPIO_PIN_1) ) { //Revisamo Parqueo 2
        GPIOPinWrite(GPIO_PORTA_BASE, GPIO_PIN_2 | GPIO_PIN_3, GPIO_PIN_3); //Parqueo_Desocupado
        parqueo = parqueo+1;
         P2 = 1;
    }
     else if ( GPIOPinRead(GPIO_PORTD_BASE, GPIO_PIN_1) ) {
             GPIOPinWrite(GPIO_PORTA_BASE, GPIO_PIN_2 | GPIO_PIN_3, GPIO_PIN_2); //Parqueo_Ocupado
            P2 = 0;
     }
```

Función para encender leds del display 7 segmentos según cantidad de parqueos disponibles



Función para Inicializar la Comunicación UART

```
void InitUART(void){
    /*Enable the peripheral UART Module 1*,
    SysCtlPeripheralEnable(SYSCTL_PERIPH_UART1);
    while(!SysCtlPeripheralReady(SYSCTL_PERIPH_UART1)){
    /*Enable the GPIO Port C*/
    SysCtlPeripheralEnable(SYSCTL_PERIPH_GPIOC);
    GPIOPinConfigure(GPIO PC4 U1RX):
    GPIOPinConfigure(GPIO_PC5_U1TX);
    // Se habilitan las interrupciones Globales
    IntMasterEnable();
    /* Make the UART pins be peripheral controlled. */
GPIOPinTypeUART(GPIO_PORTC_BASE, GPIO_PIN_4 | GPIO_PIN_5);
    UARTDisable(UART1_BASE);
        Sets the configuration of a UART. */
    UARTConfigSetExpClk(
UART1_BASE, SysCtlClockGet(), 115200,
             (UART_CONFIG_WLEN_8 | UART_CONFIG_STOP_ONE | UART_CONFIG_PAR_NONE));
    IntEnable (INT_UART1);
    UARTIntEnable(UART1_BASE, UART_INT_RX | UART_INT_RT);
    UARTEnable (UART1_BASE);
```

Función para asignar el valor del dato que se enviará al ESP32 por USART según los parqueos que se encuentran ocupados (la función se repite para los 16 valores según las combinaciones posibles)

```
3 void datos_uart(void){
    if (P1 == 0 && P2 == 0 && P3 == 0 && P4 == 0){
  val = 'P';
4
    else if (P1 == 0 && P2 == 0 && P3 == 0 && P4 == 1){
         val = '0';
     else if (P1 == 0 && P2 == 0 && P3 == 1 && P4 == 0){
         val = 'N':
     else if (P1 == 0 && P2 == 0 && P3 == 1 && P4 == 1){
        val = 'M';
     else if (P1 == 0 && P2 == 1 && P3 == 0 && P4 == 0){
        val = 'L';
     else if (P1 == 0 && P2 == 1 && P3 == 0 && P4 == 1){
         val = 'K';
     else if (P1 == 0 && P2 == 1 && P3 == 1 && P4 == 0){
         val = 'J';
     else if (P1 == 0 && P2 == 1 && P3 == 1 && P4 == 1){
         val = 'I';
     else if (P1 == 1 && P2 == 0 && P3 == 0 && P4 == 0){
         val = 'H';
     else if (P1 == 1 && P2 == 0 && P3 == 0 && P4 == 1){
         val = 'G';
     else if (P1 == 1 && P2 == 0 && P3 == 1 && P4 == 0){
         val = 'F';
     else if (P1 == 1 && P2 == 0 && P3 == 1 && P4 == 1){
         val = 'E';
```



Código ESP32:

Configuración Inicial

```
// Configuración
void setup() {
 Serial.begin(115200);
 Serial.println("Try Connecting to ");
 Serial.println(ssid);
 Serial2.begin(115200, SERIAL_8N1, 16, 17); //Config Serial 2 para recibir datos
 // Connect to your wi-fi modem
 WiFi.begin(ssid, password);
 // Check wi-fi is connected to wi-fi network
 while (WiFi.status() != WL_CONNECTED) {
  delay(1000);
   Serial.print(".");
 Serial.println("");
 Serial.println("WiFi connected successfully");
 Serial.print("Got IP: ");
 Serial.println(WiFi.localIP()); //Show ESP32 IP on serial
 server.on("/", handle_OnConnect); // Directamente desde e.g. 192.168.0.8
 server.onNotFound(handle_NotFound);
 server.begin();
 Serial.println("HTTP server started");
 delay(100);
```

Main Loop



Web Server (HTML)

Refresh de Web Server Automático

```
// Automatic Refresh 500ms
ptr += "<script>\n";
ptr += "<!--\n";
ptr += "function timedRefresh(timeoutPeriod) {\n";
ptr += "\tsetTimeout(\"location.reload(true);\",timeoutPeriod);\n";
ptr += "\n";
ptr += "\n";
ptr += "window.onload = timedRefresh(500);\n";
ptr += "\n";
ptr += "\n";
ptr += "// -->\n";
ptr += "</script>\n";
ptr += "</body>\n";
ptr += "</html>\n";
return ptr;
```