專案主題:

應用樹莓派 IOT-server 解析捷運轉轍器馬達電流偵測數據,並達成行動手機遠端監看轉轍器電流,提升保養效率

緣起:

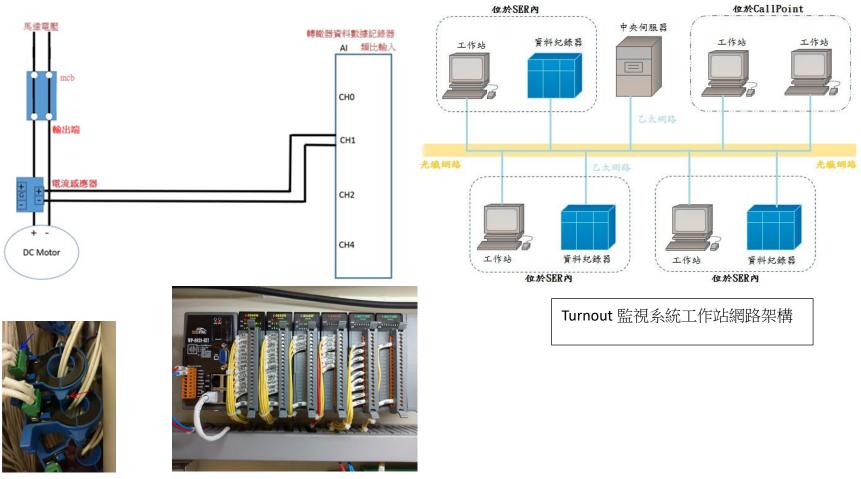
捷運網路為封閉型,在場域存取點才可以進行連網讀取相關資訊,捷運軌道區域重要工作皆於夜間斷電後下軌進行維修,本專題號誌系統轉轍器先前自行發包建置「Turnout 監視系統」,監看其一之功能可以調閱系統中馬達運行電流圖,從中解讀轉轍器正、反位板動時馬達電流變化,當遇阻力時電流變化會呈現較高電流,此時為異常點;當然,必須經過長期經驗累積才可以讓我們對於異常電流運作圖作出正確狀態判讀。

因此,軌道轉轍器保養後能從工務手機取得動態測試時電流運作圖,可以幫助維修人員清楚了解板動作動點位阻力狀況,使得保養品質維持標準以上之水平,並且可以提早防止軌床滾輪與可動軌異常磨擦;不需回設備室開監視系統,軌道保養位置與設備室之間是有很長距離並且有進場程序。

以樹莓派作為 IOT 伺服器,讀取另一端 Turnout 監視系統(Windows7)轉轍器馬達電流偵測數據檔案,檔案傳輸使用 RS232 傳輸協定,在 Windows 主機和樹莓派伺服器間傳輸檔案,能不影響原系統運作及確保網路資訊安全,實現手機遠端連線需求須配合 4G-Router 轉址功能設定來完成,能讓行動手機進行遠端監看轉轍器電流 dashboard 圖。

從感測器取得的資料轉儲存在 MariaDb 資料庫,可以建立來大數據(Big Data)來進行分析,並且從取得的數據分析結果來重新設計 預檢保養排程更有效安排人力,數據分析也可有效作為故障排除分析判斷。

Turnout 監視系統



霍爾電流感應器

PAC 資料記錄器(CPU 模組、數位輸入、數位輸出、類比輸入)

IOT-Server









Turnout 監視工作站

(OS-Windows7)

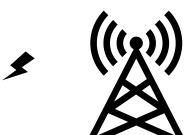
接線: USB-RS232FT(USB 埠-USB 埠)



4G-Router



固定 IP 轉址



捷運軌道旁 行動基地台

捷運軌道旁保養人 員工務手機連線

系統架構圖

Raspberry Pi IOT-Server

Docker-Container:

Grafana

MariaDB(資料庫管理軟體 phpMyAdmin)

Node-Red

注意事項:

Container-系統資料夾放的路徑位置與實際放 的位置不同。

以 Node-Red 為例:

Host/volume

/home/thomas/IOTstack/volumes/nodered/data

Path in container

/data

專題實作解說:

壹、樹莓派 IOT-server(Grafana、MariaDB、NodeRed、Portainer-CE、phpMyAdmin)程式安裝

參考資料: https://www.youtube.com/watch?v= DO2wHI6JWQ

https://learnembeddedsystems.co.uk/easy-raspberry-pi-iot-server

1.使用 Raspbian OS 64-bit 作業系統,並更新

sudo apt update

sudo apt upgrade

2.使用 IOT-stack 安裝程序

curl -fsSL https://raw.githubusercontent.com/SensorsIot/IOTstack/master/install.sh | bash

3.安裝後,重啟

sudo shutdown -r now

4.創立 IOTstack 資料夾

cd IOTstack/

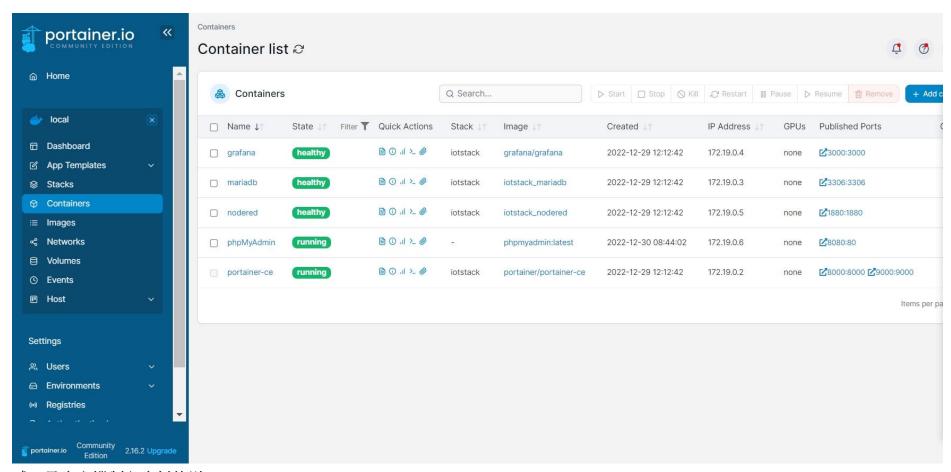
5.利用 menu 安裝需要程式:Grafana、MariaDB、Node-RED、Portainer-CE

使用多人喜好之 MariaDB 資料庫,所以,我們要記得在 menu 選表中將 influxdb 點掉不安裝

6.可在 menu 中 Start Stack 啟動所有容器,並在終端機執行下方指令,來確認容器是否正在運行 docker-compose ps

7.在 Portainer.io 安裝 MariaDB 管理工具 phpmyadmin,Add container →Image:phpMyAdmin

參考: https://www.youtube.com/watch?v= 3gPI83Acn8



貳、具資安機制之資料傳送

- 一、Windows 工作站-傳送方
- 1.設定 Com port,本機為例 com6
- 2.Windows 命令提示字元執行 main

main 檔案是 python 文件打包成 exe 文件

https://www.youtube.com/watch?v=38cqMSqkrG0

3.設定 windows 工作排程器

https://www.youtube.com/watch?v=oKDGLr7d5-Q

4. Turnout 監視工作站,產生之 rawdata 以 Pointswitchname_direction_YMDHms,存成逗點隔開檔案.csv

> 新增磁碟區 (D:) → Pointswitch_rawdata

名稱	修改日期	類型	大小
config	2023/1/10 下午 08:21	檔案	1 KB
history	2023/1/10 下午 10:12	檔案	1 KB
Main.exe	2023/1/10 下午 09:57	應用程式	7,139 KB
main.py	2023/1/10 下午 09:56	Python 來源檔案	9 KB
P2103N_20211001051336.csv	2021/10/1 上午 05:15	Microsoft Excel 逗點	14 KB
P2103N_20211001072759.csv	2021/10/1 上午 07:29	Microsoft Excel 逗點	14 KB
P2103N_20211001081259.csv	2021/10/1 上午 08:14	Microsoft Excel 逗點	14 KB
P2103N_20211001091259.csv	2021/10/1 上午 09:14	Microsoft Excel 逗點	14 KB
P2103N_20211001110337.csv	2021/10/1 上午 11:05	Microsoft Excel 逗點	14 KB
P2103N_20211001171258.csv	2021/10/1 下午 05:14	Microsoft Excel 逗點	14 KB
P2103N_20211001181258.csv	2021/10/1 下午 06:14	Microsoft Excel 逗點	14 KB
P2103N_20211005033951.csv	2021/10/5 上午 03:55	Microsoft Excel 逗點	15 KB
P2103N_20211005044907.csv	2021/10/5 上午 04:50	Microsoft Excel 逗點	14 KB
P2103N_20211005072757.csv	2021/10/5 上午 07:29	Microsoft Excel 逗點	14 KB
P2103N_20211005081033.csv	2021/10/5 上午 08:12	Microsoft Excel 逗點	14 KB
P2103N_20211005091256.csv	2021/10/5 上午 09:14	Microsoft Excel 逗點	14 KB
requirements.txt	2022/12/23 下午 03:43	文字文件	1 KB

讓其設定「工作排程器」固定時間執行 main.exe(R232 資料傳送),將現場轉轍器動作資料利用傳送程式傳送到樹莓派 IOTserver 資料夾/home/Thomas/IOTstack/volumes/nodered/data/Pointswitch

- 二、Raspberry Pi-接收方
- 1.設定/dev/ttyUSB0(通常為 0)
- 2. pip3 install -r requirements.txt, 匯入相依函式庫(第 1 次執行)
- 3.終端機,執行 sudo python ./main.py

Python 程式碼:

```
import time
import os
import serial
import json
import yaml
import pprint
import hashlib
import threading as th
# {cmdline:, payload:, num:, hash:}
# 建立 MD5 物件
m = hashlib.sha256()
# 要計算 MD5 雜湊值的資料
data = "G. T. Wang"
```

```
# 更新 MD5 雜湊值
m.update(data)
# 取得 MD5 雜湊值
h = m.hexdigest()
print(h)
cmdline
0 = resend command payload = miss num (option)
def hash_file(filepath):
   m = hashlib.sha256()
   with open(filepath, 'rb') as f:
       m.update(f.read())
   h = m.hexdigest()
   return h
def hash_cmd(command):
   m = hashlib.sha256()
   m.update(command.encode())
   h = m.hexdigest()
```

```
return h
class transerver:
   def __init__(self, port, baudrate, retry_delay=20, timeout=None):
       self.port = port
       self.baud_rate = baudrate
       self.timeout = timeout
       self.retry_delay = retry_delay
       self.ser = serial.Serial(self.port, self.baud_rate, timeout=self.timeout)
       self.ser.flush()
       self.p = th.Thread(target=self.get_command, daemon=True)
       self.file_buff = b''
       self.num = 0
       self.rece_cmd = []
       self.trans_cmd = []
       self.read_flag = False
       self.read_start()
       self.write_flag = False
   def trans_file(self, file_path):
       del self.file_buff
       with open(file_path, 'rb') as f:
           self.file_buff = f.read()
```

```
cmd = {'cmdline': 'write_file', 'payload': self.file_buff.hex(), 'filename': file_path,
          'sha256': hash_file(file_path)}
   self.trans_handle(cmd)
   print(f'傳送成功: {file_path}')
   return True
def get_command(self):
   try:
       while self.read_flag:
           while self.ser.in_waiting > 0:
               st = time.time()
               cmd = self.ser.readline().decode().replace('\n', '')
               try:
                  if len(cmd) > 0:
                      print('reading cmd')
                      cmd = json.loads(cmd)
                  else:
                       continue
               except:
                  print(f'Error packet {cmd}')
                  continue
               if 'cmdline' in cmd.keys() and 'num' in cmd.keys():
                   print(f'Get Command : {cmd["cmdline"]}')
```

```
self.rece cmd.append(cmd)
               if cmd['cmd_hash'] == hash_cmd(str(cmd['cmdline']) + str(cmd['payload']) + str(cmd['num'])):
                  print('Command hash Conform')
                  if not cmd['cmdline'] == 'Success Receive':
                      re_cmd = {}
                      re_cmd['cmdline'] = 'Success Receive'
                      re_cmd['payload'] = hash_cmd(str(cmd['cmdline']) +
                                                  str(cmd['payload']) + str(cmd['num']))
                      re_cmd['num'] = self.num
                      re_cmd['cmd_hash'] = hash_cmd(str(re_cmd['cmdline']) +
                                                   str(re_cmd['payload']) + str(re_cmd['num']))
                      self.ser.write('\n'.encode())
                      self.ser.write(json.dumps(re_cmd).encode())
                      self.ser.write('\n'.encode())
                      self.num = self.num + 1
                  self.run_cmd(cmd)
                  #self.run_cmd(cmd)
               else:
                  print(cmd)
           else:
               print(cmd)
           print(f'用時{time.time() - st}')
except:
```

```
print(f'Error with Serial Status is {self.ser.is_open}')
   return f'read stop'
def read_start(self):
   self.read flag = True
   self.p = th.Thread(target=self.get_command, daemon=True)
   self.p.start()
   return True
def read_stop(self):
   self.read_flag = False
   self.p.join()
   return True
def trans_command(self, cmd):
   self.read_stop()
   if type(cmd) is dict:
       if 'cmdline' in cmd.keys() and 'payload' in cmd.keys():
           cmd['num'] = self.num
           cmd['cmd_hash'] = hash_cmd(str(cmd['cmdline']) + str(cmd['payload']) + str(cmd['num']))
           self.num = self.num + 1
           self.ser.write('\n'.encode())
           self.ser.write(json.dumps(cmd).encode())
```

```
self.ser.write('\n'.encode())
           self.trans_cmd.append(cmd)
       self.read_start()
       return True, cmd
   else:
       self.read_start()
       return False, cmd
def trans_handle(self, cmd):
   while not self.read_flag:
       time.sleep(0.1)
   count = 1
   handle = self.trans_command(cmd)
   while True:
       if count % self.retry_delay == 0:
           handle = self.trans_command(cmd)
       count = count + 1
       if handle[0]:
           if handle[1]['cmd_hash'] in [x["payload"] for x in self.rece_cmd if x["cmdline"] == 'Success Receive']:
               print(f'trans success: {cmd["cmd_hash"]}')
               print('Conform')
               break
       else:
```

```
print(f'trans fail: {cmd["cmd hash"]}')
           print(f'Retry in 5s')
           time.sleep(5)
           count = 0
           handle = self.trans_command(cmd)
       time.sleep(1)
    return True
def run_cmd(self, command):
   if command['cmdline'] == 'write_file':
       if 'filename' in command.keys():
           print(f'Start Write File : {command["filename"]}')
           with open(command['filename'], 'wb') as f:
               f.write(bytes.fromhex(command['payload']))
           if command['sha256'] == hash_file(command['filename']):
               return True, f'接收並驗證正確'
           else:
               return False, f'sha256 較驗錯誤'
       else:
           print(f'Start Write File : {command["sha256"]}')
           with open(str(command['sha256']), 'wb') as f:
               f.write(bytes.fromhex(command['payload']))
   elif command['cmdline'] == 'Success Receive':
```

```
print(f'解析接收事件: {command["payload"] in [x["cmd_hash"] for x in self.trans_cmd]}')
       else:
          return True
if __name__ == '__main__':
   with open('config', 'r', encoding="utf-8") as f:
       config = yaml.full_load(f)
   finish_log = []
   if os.path.exists('history'):
       with open('history', 'r', encoding="utf-8") as f:
          finish_log = f.readlines()
          finish_log = [x.replace('\n', '') for x in finish_log]
   pprint.pprint(config)
   tr = transerver(config['Serial']['COM'], config['Serial']['baudrate'],
                 retry_delay=config['Serial']['Conform_timeout'])
   if config['Serial']['Mode'] == 1:
       print(f'Write Mode ON')
      trans_file_list = []
      for root, dirs, files in os.walk(".", topdown=False):
          for name in files:
             if root == '.':
```

```
for i in config['File']['file_type']:
                  if name.endswith(i):
                      print(f'搜尋到新檔案: {name}')
                      trans_file_list.append(name)
   count_new = 0
   count_old = 0
   print(finish_log)
   print(trans_file_list)
   with open('history', 'w', encoding="utf-8") as f:
       for i in trans_file_list:
          f.write(i)
          f.write('\n')
          if i not in finish_log:
              tr.trans_file(i)
              count_new = count_new + 1
           else:
              count_old = count_old + 1
   print(f'任務完成, 共掃描\n{count_new}個新檔案\n{count_old}個舊檔案')
else:
   print(f'couch potato')
   while True:
       time.sleep(0.5)
```

檢附:main.py

參考資料:

https://pythonhosted.org/pyserial/

Welcome to pySerial's documentation

https://www.runoob.com/python/os-walk.html

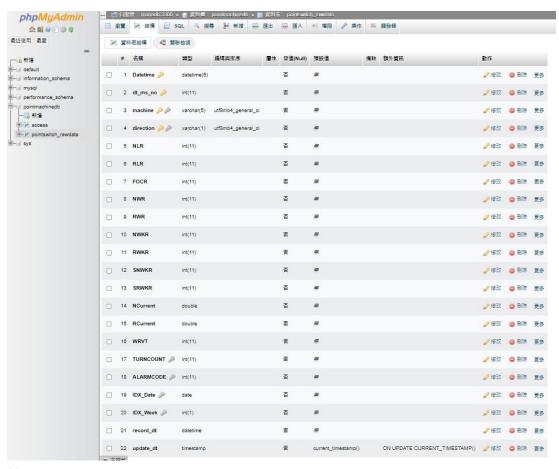
Python os.walk() 方法

https://blog.gtwang.org/programming/python-md5-sha-hash-functions-tutorial-examples/

Python 計算 MD5 與 SHA 雜湊教學與範例

叁、資料庫(使用 mariadb 名稱登入)

1.使用 phpMyAdmin 管理 MariaDb 資料庫,新增資料結構



檢附: pointswitch_rawdata.sql

2.Node-RED

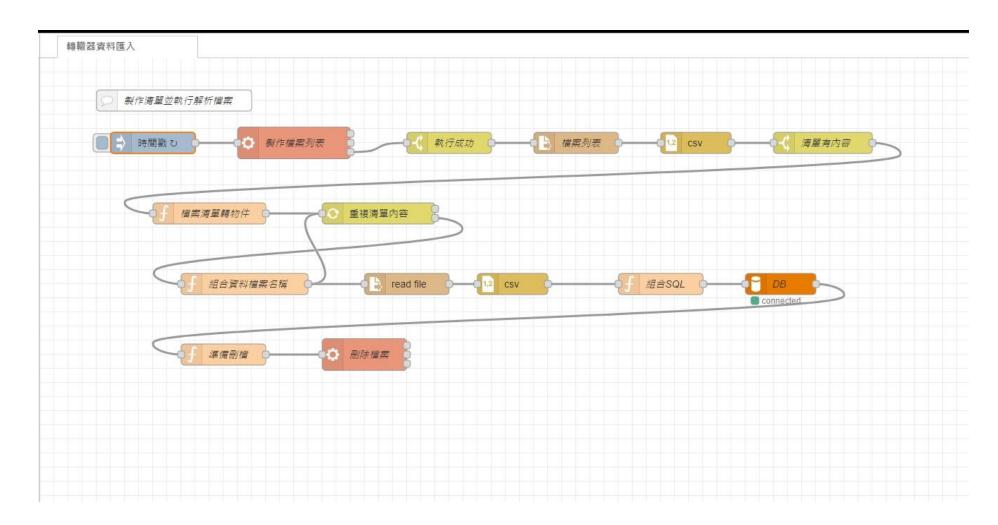
Node-RED 是 IBM Emerging Technology 開發,一套開放原始碼使用瀏覽器 Web 介面的視覺化物聯網開發工具,可以拖拉節點和連接節點來建立流程(Flows),使用流程來建立物聯網應用程式。

參考資訊: Node-RED: Mariadb on Node-RED 使用

https://www.youtube.com/watch?v=KPhUmvSShSo

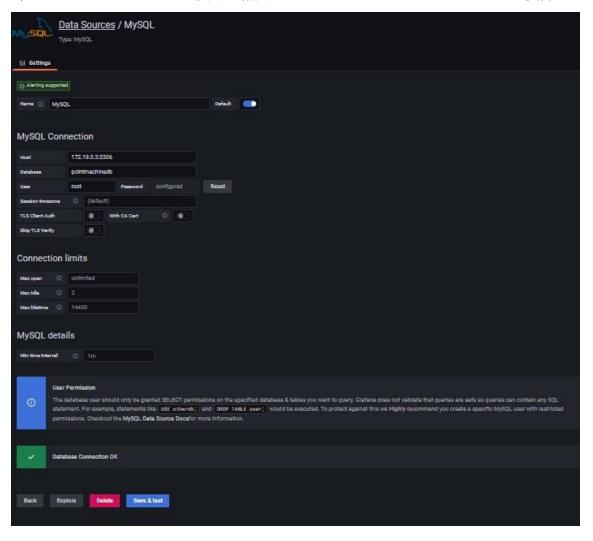
https://www.youtube.com/watch?v=mvluB1N0U7I

3.應用 Node-RED 清洗 RawData.csv 檔案(制作清單並執行解析檔案)及將轉檔後的資料匯入資料庫



檢附:轉轍器資料匯入(Node-RED).json

肆、Grafana,Data Source 設定,指定 Host、Database、User、Password,執行 Save&test,必須為 Database Connection OK



1.New dashboard, 選擇輸入 Code 方式,輸入以下

```
Datetime AS time,

NCurrent AS 'NCurrent',

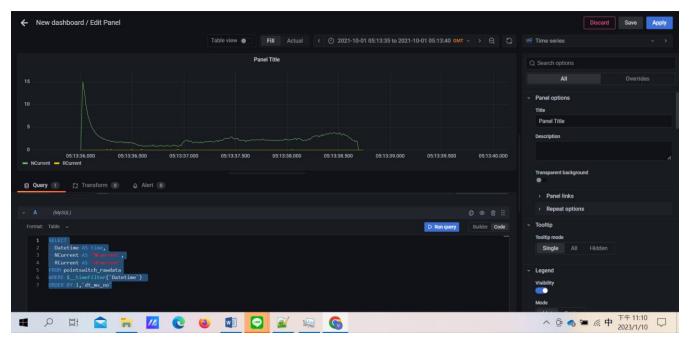
RCurrent AS 'RCurrent'

FROM pointswitch_rawdata

WHERE $__timeFilter(`Datetime`)

ORDER BY 1, `dt_ms_no`
```

注意「Time series」time 的設定,取用 NCurrent 及 RCurrent 值,按 Run query,Apply,並 Save dashboard



伍、4G-Router 轉址設定

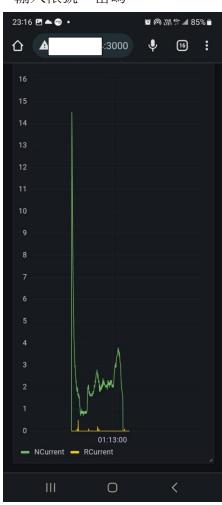
採用手邊華為 4G-Router,將固定 IP 轉址內部連接樹莓派 IP Address:port,如,192.X.X.105:3000(Grafana),並作測通測試。



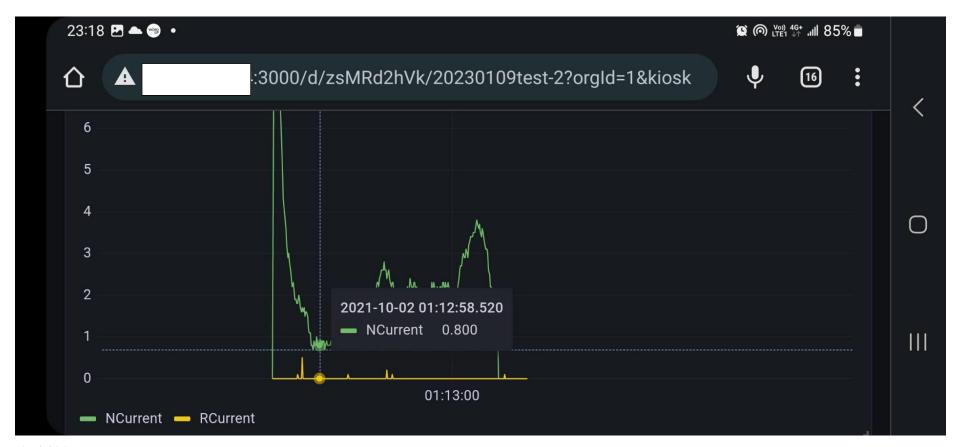
陸、手機登入

1.手機輸入固定 IP: X.X.XX:3000(Grafana port),輸入帳號、密碼

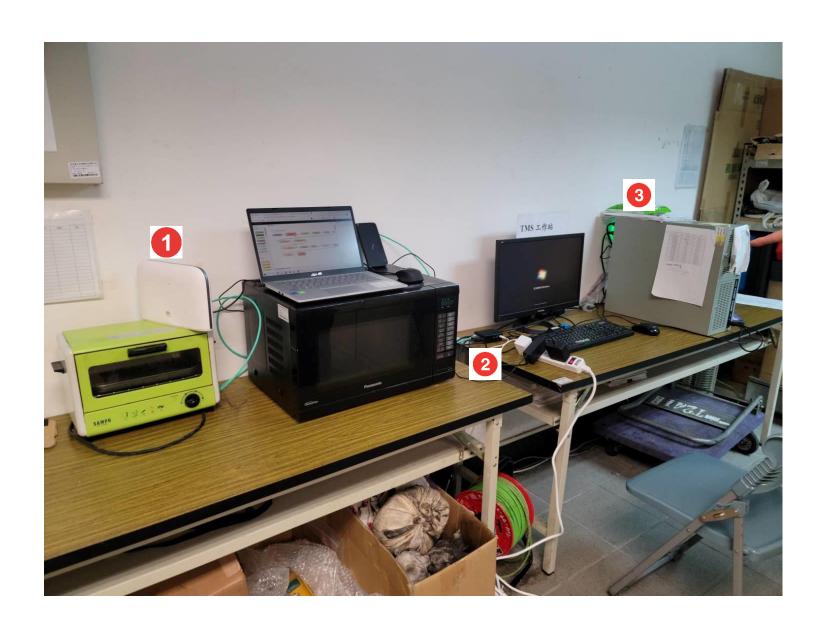




直式檢視



横式檢視



- ①4G_Router
- ②RaspbeeryPi_IOT
- ③Turnout 監視工作站