Arquitectura

REMOTE-LAB-LIB

Interfaz FrontEnd-Arduino para laboratorio remoto

UNIVERSIDAD DE LA MARINA MERCANTE, CABA, BUENOS AIRES ARGENTINA

leandro.cintioli@alumnos.udemm.edu.ar pablo.tavolaro@alumnos.udemm.edu.ar

Alumnos:

Leandro Martin Cintioli
Pablo Oscar Tavolaro Ortiz
Abril 2022

Práctica profesional supervisada.

Tutor interno: Ing. Daniel Alejandro Ramondegui.

Tutor externo: Ing. Marcelo Bellotti.

Universidad de la Marina Mercante Facultad de Ingeniería

| Objetivo | 3 |
|--|---------------|
| Antecedentes | 3 |
| Arquitectura | 3 |
| Flujo de ejecución | 4 |
| Clase log.cpp | 4 |
| Clase memory | 5 |
| Eeprom | 5 |
| Estructura | 5 |
| Mapeo | 6 |
| Consistencia | 6 |
| Procesamiento de Json | 6 |
| Ejemplos de uso | 8 |
| Ejecución del experimento | 8 |
| Clase log | 8 |
| Impresión de string | 9 |
| Impresión para excel / arduino plotter | 9 |
| Sensado de señales | 9 |
| Clase memory | 10 |
| Métodos getter y setter. | 10 |
| Anexo A. Usos de RemoteLabLib | 12 |
| 1 Remote Lab Lib uso de soporte para impresión por puerto serie | 12 |
| 2 Demostración del soporte para Arduino Plotter | 12 |
| 3 Demostración del soporte para modos de ejecución. | 12 |
| 4 Demostración del uso del acceso a memoria no volátil del Arduino | 12 |
| Anexo B. Intención del sistema de RemoteLab | 13 |
| 5 Demostración del sistema de desarrollo de experimentos con Arduino controla una interfaz-web | dos por 13 |

Objetivo

Describir la arquitectura de la librería Remote-lab-lib y el uso de las funciones para el usuario.

Antecedentes

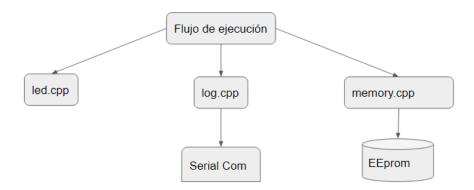
La intención del proyecto es suministrar una interfaz entre una página web y una plataforma Arduino, que acepta los comandos para empezar y terminar el experimento, y almacena los valores de configuración en la memoria no volátil de la placa.

Los módulos principales de son tres: front-end, back-end y librerías Arduino.

Ver Anexo.B

Arquitectura

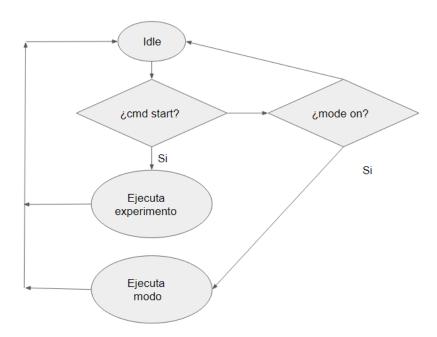
La arquitectura se basa en un loop que controla el flujo de ejecución del programa basado en los estados del sistema y los comandos recibidos. En general, por cada tarea existe una clase que aísla el comportamiento y controla los detalles del módulo.



Flujo de ejecución

En reposo (Idle) el loop permanece esperando el ingreso de un comando por puerto serie en formato JSON.

Cuando recibe el comando START, da comienzo a la ejecución del experimento, y si recibe el comando de cambio de modo configurado, lo ejecuta.



Clase Log

Esta clase contiene:

Soporte para impresión de texto por el puerto serie.

Soporte para impresión de Json por puerto serie.

Soporte para impresión para Arduino Plotter.

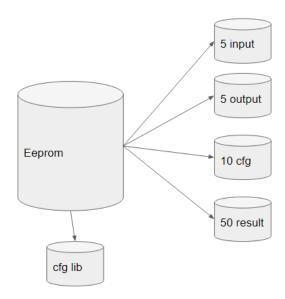
Clase Memory

Esta clase se encarga de procesar el formato Json y de almacenar la configuración en la memoria Eeprom de Arduino.

Eeprom

Estructura

La memoria tiene la siguiente estructura.



Todos los datos son del tipo float, excluyendo los cfg lib que son del tipo unsigned int 8

Mapeo

La memoria está mapeada de la siguiente manera:

| pos 0 | magic _number |
|-------|---------------|
| | st_test |
| | st_mode |
| | serial level |
| | input 0 - 4 |
| | output 0 - 4 |
| | cfg 0 - 9 |
| | result 0 - 49 |

Consistencia

Para evitar datos corruptos en la EEPROM y poder reordenar el mapeo en el caso de agregar datos, se utiliza el método MAGIC_NUMBER, para que cuando en el inicio del programa el valor almacenado de MAGIC_NUMBER no coincide, proceda a inicializar la memoria con los parámetros por defecto.

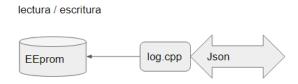
Procesamiento de Json

La estructura de la comunicación es la siguiente



La librería Arduino Json es la encargada de manejar el formato Json entre el puerto serie y la clase log

La clase log se encarga de leer/escribir en la memoria según lo que se solicite por el puerto serie.



Ejemplos de uso

Ejecución del experimento

Al enviar el JSon {cmd:'start'} por el puerto serie se ejecuta , " experiment(); " Acá el usuario escribirá su experimento.

Clase log

Existe un parámetro serial_level, éste define cuatro modos de uso de la impresión serie

LOG_DISABLED: Desactivado

LOG_MSG: Impresión de string activado LOG_CTRL_JSON: Impresión de excel activada.

LOG_CTRL_ARDUINO_PLOTTER: Impresión para arduino plotter activada.

para configurar este parámetro se envía por el puerto serie el valor requerido

```
// {serial_level:'0'} serial_level:0= Desactivado.
// {serial_level:'1'} l= Impresión de string activado.
// {serial_level:'2'} 2= Impresión de excel activada..
// {serial_level:'3'} 3= Impresión para arduino plotter activada.
```

-

Impresión de string

Con el siguiente método se puede imprimir texto y variables cuando la opción LOG_MSG está activada

```
void msg( const __FlashStringHelper *fmt, ... );
uso:
Log.msg( F("Ejemplo de prueba texto")); ver ANEXO A.1
```

Impresión para excel / arduino plotter

Sensado de señales

En general cuando uno adquiere señales en crudo (raw), necesita filtrarlas y comparar el valor filtrado (filtered) contra un valor seteado (danger_point) para definir un estado de salida (state).

En este escenario se provee soporte para la impresión de estos valores.

```
void ctrl( uint16_t raw, uint16_t filtered, uint8_t state, uint16_t danger_point );
```

Uso

```
/*
  * Experimento de usuario: Demo Arduino Plotter
  * este codigo se usa en el video: https://youtu.be/7ykRqe4GuWU
  */

static void experiment( void ) {
    // Escribir experimento
    uint16_t raw, filtered, danger_point=2500;
    uint8_t state=0;

Led.n_blink(5, 500);
    for (raw=0;raw<5000;raw++) {
        filtered = raw+1 ;
        if (filtered >danger_point ) {
            state=1 ;
        }
        Log.ctrl (raw, filtered, state, danger_point);
}
```

Ver ANEXO A.2

Clase memory

Métodos getter y setter.

Para que el usuario acceda a la memoria se provee una función por cada tipo de parámetro.

```
// Getter and setter's.

float get_input(uint8_t param);
void set_input(uint8_t param, float value);

float get_output(uint8_t param);
void set_output(uint8_t param, float value);

float get_cfg(uint8_t param);
void set_cfg(uint8_t param, float value);

float get_result(uint8_t param);
void set_result(uint8_t param, float value);
```

Los nombres de los parámetros se puede definir a elección a través de #define en param.h

```
*/
// Inputs.
#define FUERZA 1
#define PESO 2
#define ENERGIA 3
#define TENSION 4
#define POTENCIA 5
// Outputs.
#define ACELERACION 10
#define MILIMETROS
                       20
#define AMPER
                       30
#define NEWTON
                       40
#define ANGULO
                       50
// Configuracion
#define INPUTO ADD 11
#define INPUT1_ADD 22
#define INPUT2_ADD 33
#define INPUT3_ADD 44
#define INPUT4_ADD 55
#define INPUTO_MUL 66
#define INPUT1_MUL 77
#define INPUT1 MUL
                     88
#define INPUT2 MUL
#define INPUT3_MUL
                     99
#define INPUT4 MUL 100
```

Uso: en el siguiente ejemplo se escribe la variable de entrada FUERZA en 15, la variable de salida ACELERACIÓN con el valor de FUERZA más 4, o sea 19.

```
/*
    * Aca el usuario escribe su experimento.

*/

static void experiment( void ) {
    // Escribir experimento

Led.n_blink(5, 500);
    Memory.set_input(FUERZA, 15);
    Memory.set_output(ACELERACION, Memory.get_input(FUERZA) + 4 );
```

Ver ANEXO A.4

Anexo A. Usos de RemoteLabLib

- 1 Remote Lab Lib uso de soporte para impresión por puerto serie
- Remote Lab Lib uso de soporte para impresion por puerto serie
- 2 Demostración del soporte para Arduino Plotter
- RemoteLab-lib Arduino Plotter
- 3 Demostración del soporte para modos de ejecución.
- RemoteLabLib uso del estado modo.
- 4 Demostración del uso del acceso a memoria no volátil del Arduino
- Demostración del uso del acceso a memoria no volátil del Arduino

Anexo B. Intención del sistema de RemoteLab

5 Demostración del sistema de desarrollo de experimentos con Arduino controlados por una interfaz-web

□ Intencion del proyecto RemoteLab-Llb Arduino