# Μελέτη και υλοποίηση συστήματος αυτοματισμού για την απομακρυσμένη παρακολούθηση περιβαλλοντικών συνθηκών

Θεόδωρος Ελευθέριος ΠΑΝΟΥ 071045

> Επιβλέπουσα καθηγήτρια Ιφιγένεια ΦΟΥΝΤΑ

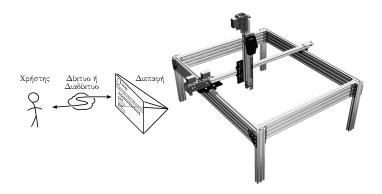
Τεχνολογικό Εκπαιδευτικό Ίδρυμα Αθήνας Σχολή Τεχνολογικών Εφαρμογών Τμήμα Πληροφορικής

Αθήνα, Νοέμβριος 2014

#### Η συσκευή

- Παρακολούθηση περιβάλλοντος δοχείου
- Διασύνδεση μέσω ΗΤΤΡ

- Αισθητήρες προσαρτημένοι σε κινητό εξάρτημα
- Αυτοματοποίηση μετρήσεων



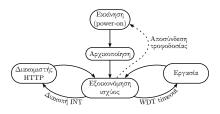
#### Καθήκοντα συσκευής

#### Λήψη δεδομένων ΗΤΤΡ

- Ενεργοποίηση διαχομιστή
- Τρόπος διασύνδεσης με τρίτους

#### Περιοδική αφύπνιση

- Έλεγχος χρόνου από πρόσφατη μέτρηση
- Εκκίνηση νέου κύκλου εργασιών



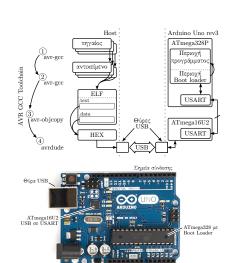
## Περιβάλλον ανάπτυξης

#### Arduino

- IDE (ανάπτυξη μέσω GUI)
- Βιβλιοθήκες
- Πλακέτα
- Boot Loader
- USB σε USART

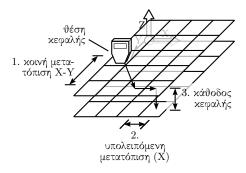
#### AVR.

- Atmel AVR.
- Μικροελεγκτής AVR ATmega328
- AVR GCC Toolchain



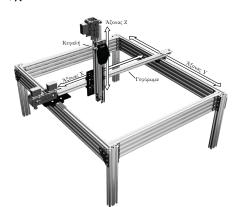
### Κεφαλή αισθητήρων

- Κινητό εξάρτημα με αισθητήρες
- Κινείται επάνω και προς το υλικό (3 άξονες γραμμικής)
- Επιτρέπει δειγματοληψία σε τυχαία σημεία
- Πολλαπλές μετρήσεις παρέχουν μία ιδέα της κατάστασης



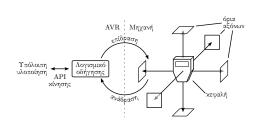
#### Υποσύστημα χίνησης

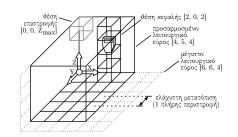
- Έλεγχος θέσης κεφαλής
- CPU: διευθέτηση υλικού
- Υλικό: Παραγωγή και παύση σήματος ελέγχου
- Προφύλαξη από πρόσκρουση στα άκρα
  - Επιστροφή και εκ νέου προσπάθεια



## Λεπτομέρειες υποσυστήματος χίνησης

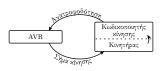
- Υποδιαίρεση επιφάνειας σε διαχριτές θέσεις
- Σύστημα συντεταγμένων
  [X, Y, Z]
- Παράλληλη μετατόπιση σε επίπεδο X-Y
- Θέση επιστροφής (homing) κατά την έναρξη
- Προσαρμογή σε ιδεατές διαστάσεις



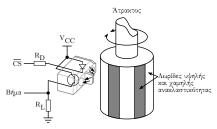


#### Κωδικοποιητής κίνησης

- Παραχολούθηση και ενημέρωση σχετικά με περιστροφή
- Παραγωγή παλμών από περιστροφή κινητήρα
- Προσαυξητικός

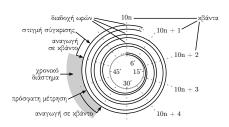


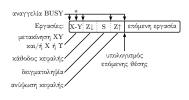
- Αυτοσχέδιος με χρήση ανακλαστικού αισθητήρα
- Ενεργοποιείται μόνο όσο λειτουργεί ο κινητήρας
- Ένας για κάθε άξονα κίνησης



#### Κύκλος μετρήσεων

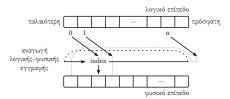
- Εκκίνηση ανά σταθερά διαστήματα (κβάντα)
- Τυχαία επιλογή θέσεων δειγματοληψίας
- Εκτίμηση χρόνου ολοκλήρωσης
- Καταχώρηση μετρήσεων
  - Ημερ/ώρα, συντεταγμένες, θερμοκρασία, (RH, pH)





#### Ημερολόγιο (Log)

- Διαχείριση εγγραφών μετρήσεων
- Διατήρηση πλέον πρόσφατων μετρήσεων
  - Κυκλική μνήμη (μείωση επανεγγραφών)
  - Δυαδική αναζήτηση (μείωση αναγνώσεων)
- Εικονικά σετ εγγραφών
  - Διευκόλυνση σελιδοποίησης



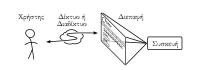
### Επικοινωνία μέσω ΗΤΤΡ

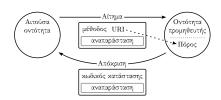
#### To HTTP

- Διάδοση
- Πόρος και URI
  - http://example.com , /
- Αναπαράσταση πόρου

#### Η υλοποίηση

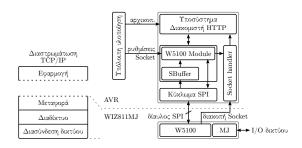
- Κωδικοί κατάστασης (404, 405, 503)
- Πεδία (Allow, Retry-After, Transfer-coding)
- Query string, chunked
- Αναπαράσταση JSON



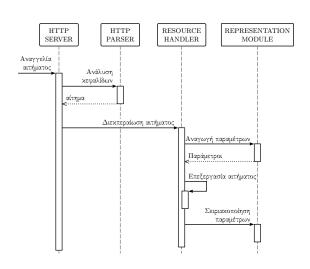


### Ολοκληρωμένο δικτύωσης

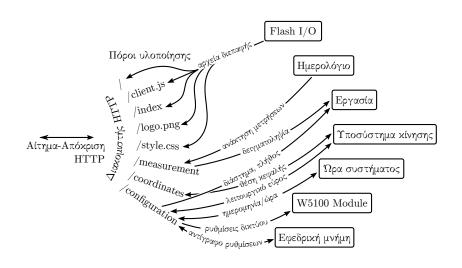
- Υλοποιεί Link, Network, Transport
- Λογισμικό οδήγησης του W5100
- Υπέρ και κατά διασύνδεσης
- Γενικά χαρακτηριστικά (SMD, Socket, διακοπή/αναγγελία)



## Κύκλος εργασίας μονάδων διακομιστή



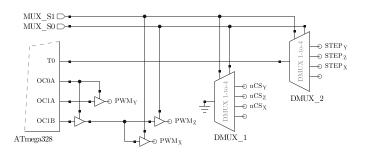
#### Πόροι υλοποίησης



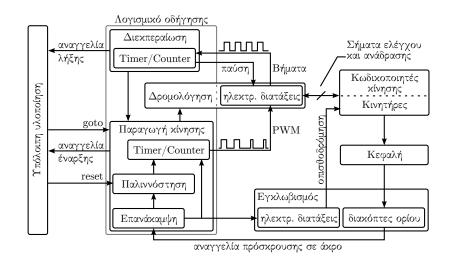
Ευχαριστώ

Παραρτήματα

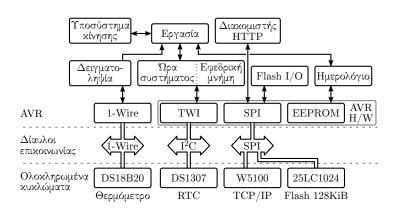
### Δρομολόγηση και διεκπεραίωση



### Το υποσύστημα κίνησης συνολικά



### $\Delta$ ιαστρωμάτωση κεντρικών μονάδων $\mathrm{S/W}$ και $\mathrm{H/W}$



### Αρχές επεξεργασίας εισερχομένων δεδομένων

- Ροή χαρακτήρων από Socket (next, peek, drop)
- Φίλτρο ανασύνθεσης
- Αναγνώριση αναμενόμενων στοιχείων

