



Rapport Mini Projet Arduino

ArdyWeather

UE : Architecture des Ordinateurs

Auteur : Axel PIGEON

Université : INU Champollion

Date : May 3, 2025

Rapport dans le cadre d'un projet de développement en Arduino ayant pour but l'initiation au développement embarqué et la communication entre différentes architectures (Arduino, RaspberryPI, etc...)

Contents

1	Présentation et Principe général	2
2	Développement	3
3	Conclusion	3

0.1 Introduction

Ici est présenté le projet d'Architecture des Ordinateurs 2. Le projet consiste à développer un outil ou un jeu utilisant des connexion arduino/arduino ou arduino/raspberry. Pour celui-ci, nous allons essayer de faire une station météo composée de deux modules :

- **Le capteur :** composé d'une carte arduino munie de capteurs (ex : température, humidité...) et d'un émetteur/récepteur radio pour envoyer les relevés à la station fixe. Pour le capteur, on utilise un capteur de température et d'humidité Grove permettant une connexion facile à la carte.
- **La station fixe :** Composée d'un arduino recevant les données émises par le capteur et les envoie en filaire à un carte type raspberry pour un affichage sur écran/interface web.

Toutes les informations techniques relatives au projet (code, bibliothèques) sont disponibles sur le github :

<https://github.com/winston2968/ArdyWeather.git>

L'objectif est de programmer la station pour qu'elle puisse interragir avec plusieurs stations.

1 Présentation et Principe général

Le projet dispose de deux modules, le `main_station` qui gère le protocole radio côté station et la gestion des données reçues par les capteurs et le `main_sensor` qui gère le protocole radio côté capteur ainsi que la récolte et l'encodage des données. Attardons nous sur le protocole radio.

1.1 Structure des paquets

La bibliothèque `VirtualWire` permet d'envoyer et de recevoir des données via un signal radio. Malgré sa rusticité, elle est capable de différencier le signal radio émis par l'Arduino de celui émis par un autre Arduino. Autrement dit, on ne peut pas recevoir les messages que l'on envoie. Cette bibliothèque ne permet d'envoyer "que" 27 octets par émissions. Nous devons donc dimensionner les datagrammes en fonction. Dans un datagramme (ou paquet) nous devons donc envoyer :

- **Une séquence propre au protocole** pour différencier nos paquets d'autres émissions ambiantes. (*Nous choisirons pour cela deux caractères en début de datagramme : 'A' et 'W'.*)
- **Un identifiant unique pour l'émetteur** du paquet. (*Un nombre entier correspondant au numéro du module. La station (qui reçoit les données des capteurs) aura le numéro '0'.*)
- **Un identifiant unique pour le destinataire** du paquet. (*Idem que pour les émetteurs.*)
- **Le type du paquet** soit des données ou simplement un paquet d'acquiescement. (*On prendra 'D' pour un paquet de données et 'A' pour une trame d'acquiescement.*)
- **Le type des données envoyée** le cas échéant, pour différencier les données de température et d'humidité. (*De même que précédemment, on choisira 'T' pour température ou 'H' pour humidité.*)
- **Le nombre de paquets déjà envoyés** : pour permettre de détecter un problème de réception. (*Un entier encodé avec son caractère ASCII.*)
- **Le nombre de paquets reçus** : pour informer l'émetteur de la bonne réception des paquets. (*Un entier encodé avec son caractère ASCII.*)
- **Les données** : température, humidité ou rien si c'est un paquet d'acquiescement. (*Encodées d'une certaine façon que nous détaillerons plus tard.*)

Ainsi, un datagramme classique aura le format suivant :

```
{ 'A', 'W', Emetteur, Destinataire, Type de Paquet, Type de Données, Nb
    Envoyés, Nb ACK, Datas }
```

Par exemple le paquet `'A','W','1','0','D','H','1','0',...` , est un datagramme envoyé par le module 1 à la station (module 0). C'est un paquet de données d'humidité. Le paquet porte le numéro 1 (donc la station devra acquiescer avec une trame d'acquiescement et un numéro ACK de 1). On peut voir que la station n'a envoyé aucun paquet au module numéro 1.

On peut voir, qu'une fois l'en-tête du paquet remplie, il ne nous reste "que" 18 octets pour les données dans un datagramme.

1.2 Encodage des données

Les données de température et d'humidité relevés par les capteurs des modules sont des nombres flottant. Dans le module relevant les données, on les stocke donc sous forme de tableau de flottant, `float temp_table[]` et `float hum_table[]` dans le code. Pour des données d'humidité et de température, nous n'avons besoin d'une précision à seulement deux décimales. Or les flottant sont encodés sur 8 octets en Arduino. Si on envoyait les flottant directement dans les datagrammes, il nous faudrait envoyer un nombre conséquent de paquets dont le champ de données serait à moitié vide.

Ainsi, nous avons choisis d'encoder ces nombres flottant sur seulement 3 octets. Pour cela, nous les multiplierons par 100 pour obtenir des entiers. Entier, que l'on encodera ensuite sur 3 octets, chaque octet définis par des opérations arithmétiques (voir fonction `convert_float_table_to_ASCII` du fichier `sensors.ino` du module `main_sensor`).

1.3 Principe et fonctionnement

L'émission des datagrammes de données sont déclenchés par les **capteurs** et réceptionnés par la **station**.

Côté capteur, celui-ci relève en permanence la température et l'humidité de son environnement et les stocke dans deux tables `temp_table` et `hum_table` comme énoncé précédemment. Une fois ces tables suffisamment remplies (on a choisis un nombre arbitraire de 54 relevés correspondant à 3 émissions radio), le capteurs déclenche la séquence d'envoi de données à la station. Pour cela, il dispose de la fonction `update_temp_hum` déclenchée par un timer qui relève les données en permanence et la fonction `build_merged_table` qui permet de construire la `char merged_table[]`. Cette table de données permet de faire un tampon entre l'émission radio et le stockage des données en cours de relevé.

En effet, la séquence d'envoi peut être longue en fonction du temps que met la station à recevoir et acquitter les datagrammes. Il est donc indispensable de libérer les tables de relevés au cours de cet intervalle pour permettre de continuer à enregistrer la température et l'humidité.

Ainsi, le capteur dispose de suffisamment de temps (exactement 54 fois l'intervalle de relevés) pour envoyer les données. Passé ce temps là, la `merged_table` est écrasée par les nouvelles données à envoyer.

L'envoi des datagrammes est déclenché par un timer. A chaque activation, le capteur vérifie dans la fonction `send_datagram` si il est en cours de séquence d'envoi et si tous les datagrammes précédents ont été acquittés. Si tel est le cas, il récupère les données à envoyer en fonction de la valeur de `nb_tables_stack` pointant sur l'indice de départ de la séquence de `merged_table` à envoyer. Dans le cas contraire (si le précédent datagramme n'a pas été acquitté), il le renvoie via la variable `char lest_datagram[]` actualisée à chaque envoi de nouveau datagramme. A noter qu'il n'est pas possible d'avoir envoyé plusieurs trames non acquittées, puisque le capteur attend toujours l'acquiescement de la précédente pour envoyer la suivante.

Côté station, celle-ci attend en permanence la réception de datagrammes via son module radio. Une fois un datagramme réceptionné correspondant au protocole développé, elle acquitte la trame avant de sauvegarder les données dans `temp_storage` et `hum_storage` en fonction du type de données reçues.

2 Développement

2.1 Structure et choix

2.2 Améliorations

3 Conclusion