

# DOMÒTICA APLICADA A UN LOCAL

OSCAR SOLANS CABALLER

GRAU DE TECNOLOGIES DE LA TELECOMUNICACIÓ

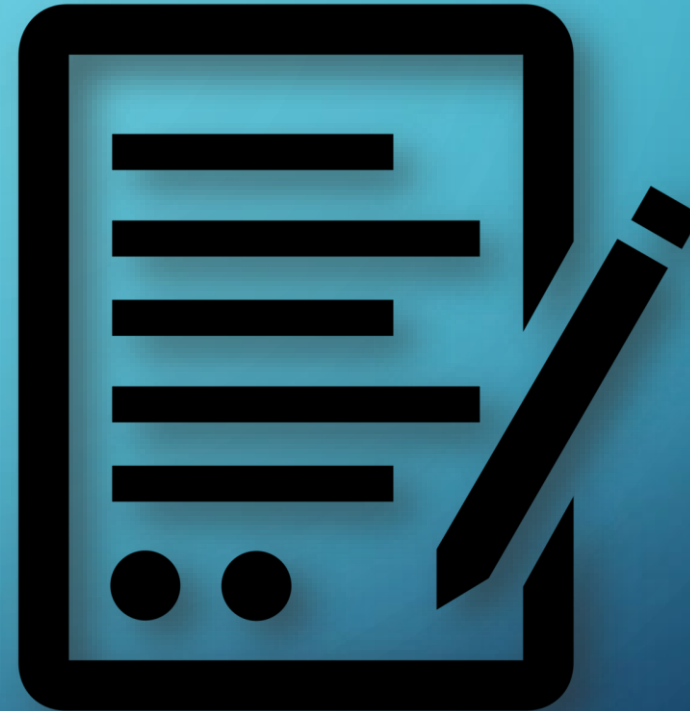
ARDUINO

GENER 2019



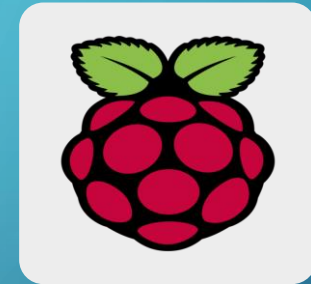
# ÍNDEX DE CONTINGUTS

- Introducció
- Objectius
- Disseny del sistema
  - Funcionament bàsic
  - Tecnologies utilitzades
- Implementació
- Exemple d'ús del sistema (vídeo)
- Conclusions



# INTRODUCCIÓ

- Sistema domòtic per a un local comercial.
- Interacció de manera telemàtica.
- Visualització telemàtica del sistema.
- Creació d'una maqueta de proves.



# OBJECTIUS

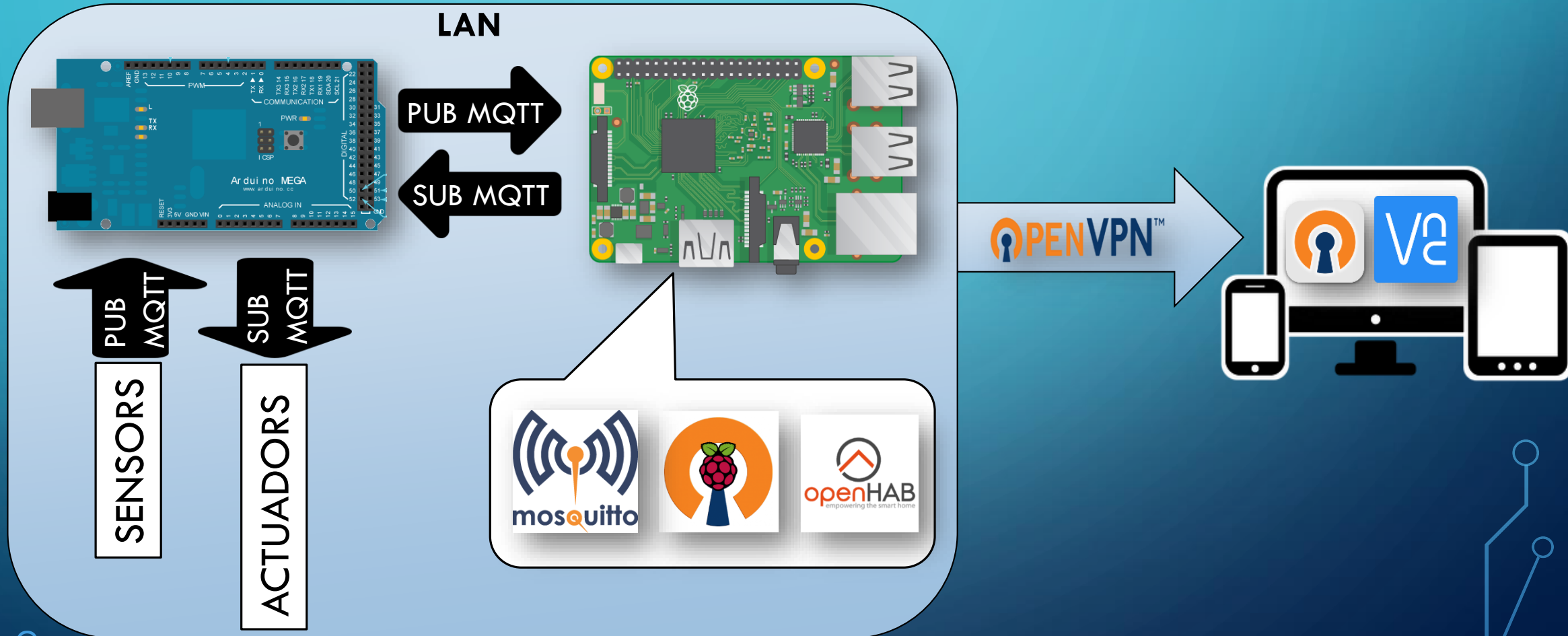
- Comunicar els nodes amb protocol MQTT.
- Interactuar amb el sistema mitjançant OpenHAB.
- Creació d'una xarxa VPN per accedir al sistema.
- Ús d'interrupcions per alliberar Arduino de processos i per estalvi d'energia.
- Gestió de les diferents alarmes i la seva notificació.
- Control remot dels actuadors.



# DISSENY DEL SISTEMA

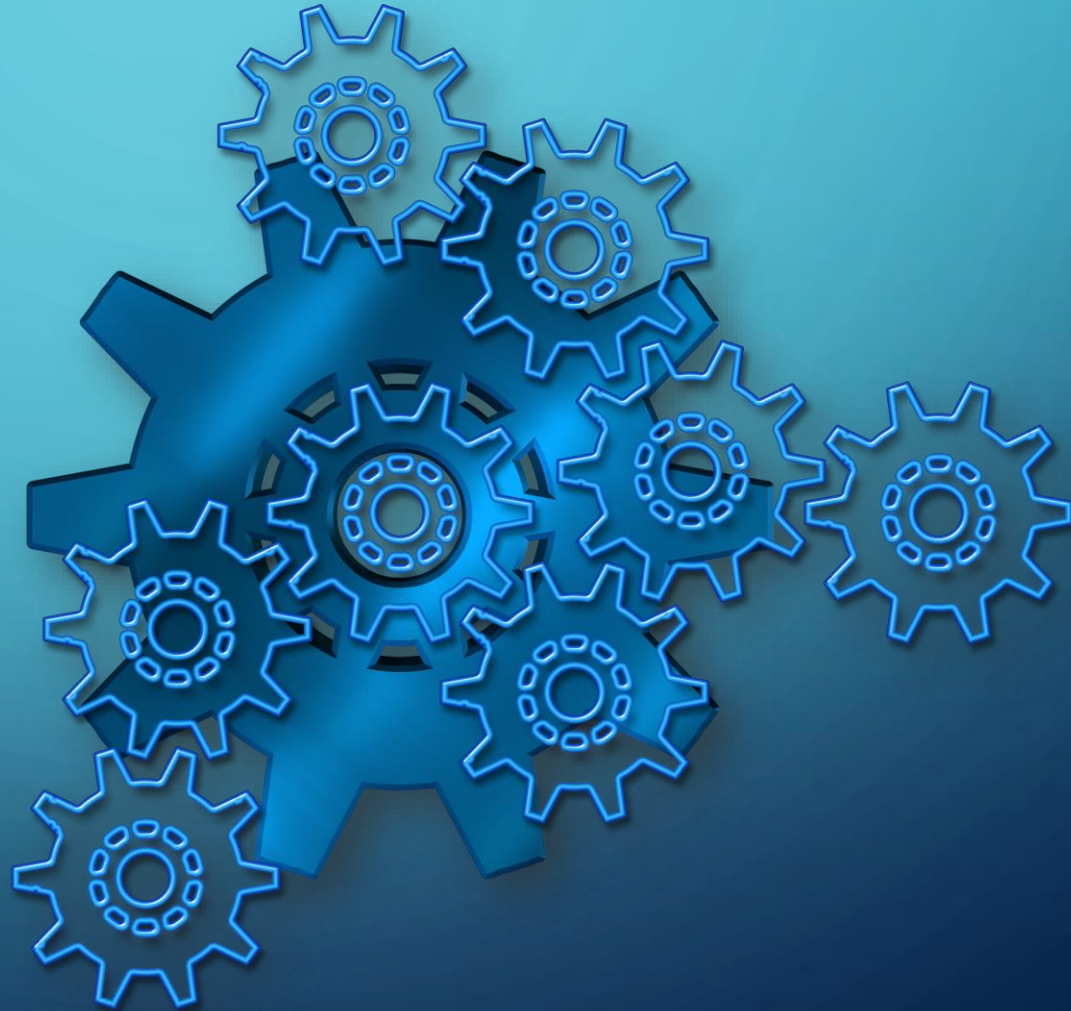


# FUNCIONAMENT BÀSIC



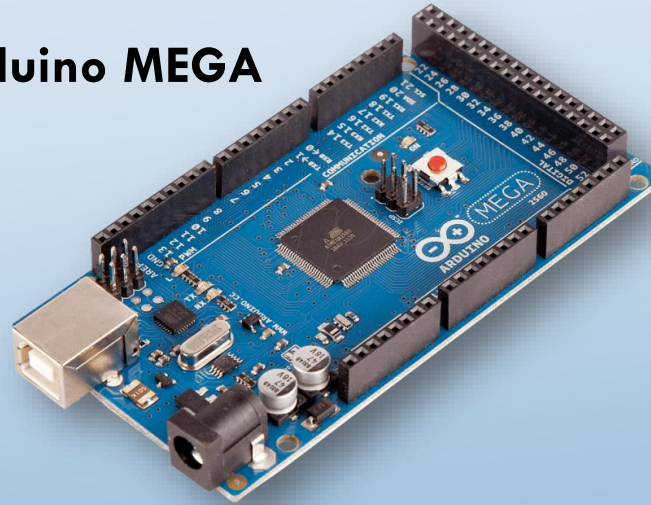
# TECNOLOGIES UTILITZADES

- Arduino
- Sensors i actuadors
- Raspberry Pi
- MQTT
- OpenHAB

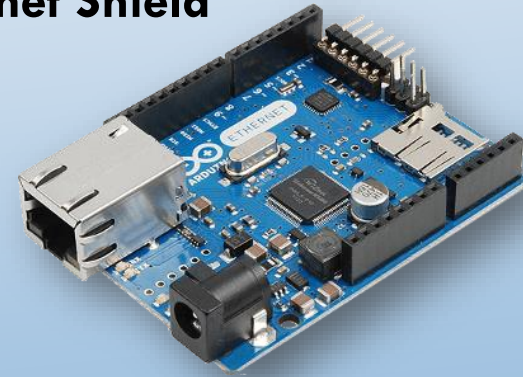


- Arduino

**Arduino MEGA**



**Ethernet Shield**



Controlador encarregat de rebre la informació de cadascun dels sensors i enviar ordres als actuadors.

Transmet la informació sobre la xarxa LAN a través de l'Ethernet Shield.

Executa tant el codi propi com les ordres rebudes d'OpenHAB.

Client MQTT.





# • Sensors i actuadors

SENSORS

HC-SR04

DHT22

PIR

WATER SENSOR

ACS712

MQ7

LDR55

This block contains seven different types of sensors. At the top left is the HC-SR04 ultrasonic sensor, a blue PCB with two circular transducers. To its right is the DHT22 digital temperature and humidity sensor, a red PCB with a white sensor head. Below these are the PIR (Passive Infrared) sensor with its white hemispherical lens, the Water Sensor (a red PCB with a blue sensor strip), the ACS712 current sensor (a blue PCB with a green terminal block), the MQ7 gas sensor (a blue PCB with a white cylindrical sensor), and the LDR55 light sensor (a small copper PCB with a circular sensor head).

ACTUADORS

RELÉ

SERVO

LED

BUZZER

This block contains four different types of actuators. At the top left is a blue relay module with a blue PCB and a silver relay component. To its right is a black servo motor with a metal gear. Below these are a red LED with two long leads and a black cylindrical buzzer with two leads.



- Raspberry Pi

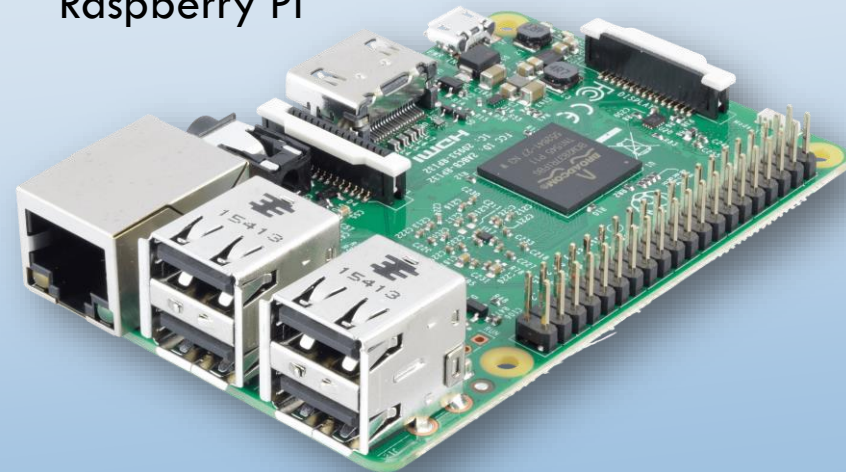
Node central del sistema.

Sistema sobre el qual s'executaran OpenHAB, PiVPN i CameraSuite.

Encarregat d'enviar ordres d'actuació a Arduino.

MQTT: Broker Mosquitto.

Raspberry Pi



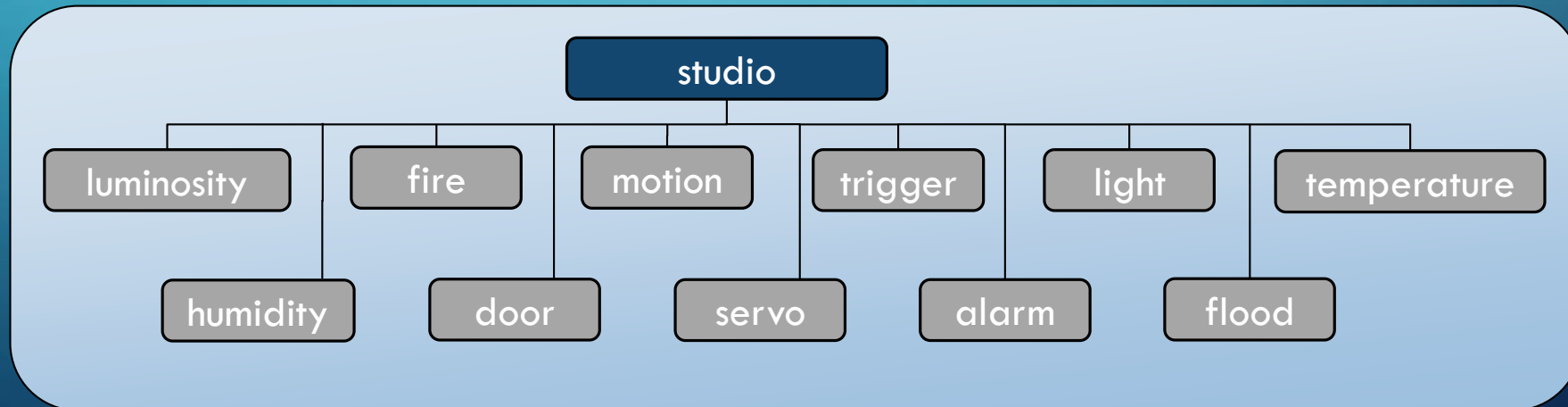
## • MQTT

Llenguatge M2M que consumeix poc ample de banda.

Sistema de comunicació basat en TOPICS (i. ex: studio/fire).












Funcions PUBLISH i SUBSCRIBE per enviar o rebre un missatge.

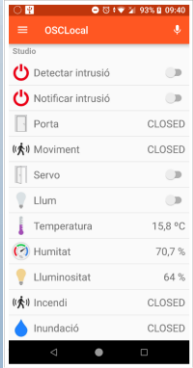
Topologia d'estrella.



# • OpenHAB


### BasicUI

Studio			
 Detectar intrusió	<input type="checkbox"/>	 Notificar intrusió	<input type="checkbox"/>
 Porta	CLOSED	 Moviment	CLOSED
 Servo	<input type="checkbox"/>	 Llum	<input type="checkbox"/>
 Temperatura	15,8 °C	 Humitat	70,8 %
 Lluminositat	63 %	 Incendi	CLOSED
 Inundació	CLOSED		



APP

### HABPanel



Software desenvolupat en Java (multiplataforma).

Gran escalabilitat: adaptació a tot tipus de necessitats.

Representa els elements físics en ITEMS dins un entorn virtual anomenat SITEMAP.

Permet automatitzar accions segons regles configurades.

Proporciona diferents interfícies per interactuar amb el sistema.



# IMPLEMENTACIÓ



# • Arduino (I)

## Inici de l'sketch

```

#include <Ethernet.h>
#include <PubSubClient.h>
#include <DHT.h>
#include <Servo.h>

byte mac[] = { 0xDE, 0xED, 0xBF, 0xAF, 0xFF, 0xED };
IPAddress ip(192, 168, 1, 230);
IPAddress subnet(255, 255, 255, 0);
IPAddress gateway(192, 168, 1, 1);

IPAddress mqtt_server(192,168,1,10);

EthernetClient ethClient;
PubSubClient client(ethClient);

#define DHTTYPE DHT22 // DHT 22 (AM2302), AM2321
const int LDRPin = A15;
const int DHTPin = 49;
const int PIRPin= 33;
const int ECHOPin = 43;
const int TRIGGERPin = 42;
const int BUZZPin = 39;
const int MQPin = 21;
const int LEDPin = 31;
const int WATERPin = 20;
const int RELAYPin = 41;
const int ACS712Pin = A11;
const int SERVOPin = 37;
DHT dht(DHTPin, DHTTYPE);
Servo servoPorta;

unsigned long prevMillis1 = 0;
unsigned long prevMillis2 = 0;
unsigned long time_now_1 = 0;
unsigned long time_now_2 = 0;
float lum = 0;
char lumStr[3];
char humStr[3];
char tempStr[3];
int pirState = 2;
int trigger;
int hcsrState = 2;
volatile int mqState = 2;
int servoState = 2;
volatile int waterState =2;
int pos = 85;
int lightState;
int relayState;
int sensibility = 185; // use 185 for 5A Module
double voltage = 0;
double vRMS = 0;
double ampRMS = 0;
long duration;
long distanceCm;
char waterStr;

```



# • Arduino (II)

## Def. funcions

```
void reconnect() {
  ...}
void lightRead() {
  ...}
void dhtRead() {
  ...}
void pirRead() {
  ...}
void hcsr04Read() {
  ...}
void mqRead() {
  ...}
void waterRead() {
  ...}
void getVPP() {
  ...}
void light() {
  ...}
void callback() {
  ...}
```

## Setup

```
void setup() {
  Serial.begin(9600);
  client.setServer(mqtt_server, 1883);
  client.setCallback(callback);
  servoPorta.attach(SERVOPin);
  pinMode(LDRPin, INPUT);
  pinMode(DHTPin, INPUT);
  pinMode(PIRPin, INPUT);
  pinMode(ACS712Pin, INPUT);
  pinMode(TRIGGERPin, OUTPUT);
  pinMode(LEDPin, OUTPUT);
  pinMode(ECHOPin, INPUT);
  pinMode(BUZZPin, OUTPUT);
  pinMode(RELAYPin, OUTPUT);
  pinMode(MQPin, INPUT_PULLUP);
  pinMode(WATERPin, INPUT_PULLUP);
  attachInterrupt(digitalPinToInterrupt(WATERPin), waterRead, CHANGE);
  attachInterrupt(digitalPinToInterrupt(MQPin), mqRead, CHANGE);
}
```

## Loop

```
void loop() {
  if (!client.connected()) {
    Serial.print("Connectant ...\n");
    Ethernet.begin(mac, ip, gateway, subnet);
    reconnect();
    client.subscribe("studio/#");
  } else {
    unsigned long time_now_1 = millis();
    if ((unsigned long)(time_now_1 - prevMillis1) >= 30000) {
      lightRead();
      dhtRead();
      prevMillis1 = millis();
    }
    light();
    if (trigger == 1) {
      pirRead();
      hcsr04Read();
    }
    client.loop();
  }
  delay(100);
}
```



# • OpenHAB (I)

## Sitemap

```
sitemap local label="OSCLocal" {
  Frame label="Studio" {

    Switch item=MotionTrig label="Detectar intrusió"

    Switch item=Alarm label="Notificar intrusió"

    Default item=Door label="Porta"

    Default item=Motion label="Moviment"

    Switch item=Servo label="Servo"

    Switch item=Light label="Llum"

    Default item=Temperature label="Temperatura"

    Default item=Humidity label="Humitat"

    Default item=Luminosity label="Lluminositat"

    Default item=Fire label="Incendi"

    Default item=Flood label="Inundació"

  }
}
```

## Alarms

<pre>rule "Moviment detectat" when   Item Motion received update then   if ((Motion.state == OPEN) &amp;&amp; (Alarm.state == ON)){     sendNotification("#####@gmail.com", "MOVIMENT DETECTAT!!!");   } end</pre>	<pre>rule "Inundació" when   Item Flood received update then   if (Flood.state == OPEN){     sendNotification("#####@gmail.com", "INUNDACIÓ!!!");   } end</pre>
<pre>rule "Porta oberta" when   Item Door received update then   if ((Door.state == OPEN) &amp;&amp; (Alarm.state == ON)){     sendNotification("#####@gmail.com", "PORTA OBERTA!!!");   } end</pre>	<pre>rule "Detecció d'incendi" when   Item Fire received update then   if (Fire.state == OPEN){     sendNotification("#####@gmail.com", "INCENDI DETECTAT!!!");   } end</pre>





# • OpenHAB (II)

## Items

```

Group Home "OSCLocal" <house>

Group Studio "Estudio" <pantry> (Home)

Switch Light "Luz" <light> (Studio, gLight) ["Lighting"] {mqtt=">[mqtt:studio/light:command:ON:1],>[mqtt:s
Contact Door "Porta [%s]" <door> (Studio, gDoor) {mqtt="<[mqtt:studio/door:state:default]"}
Contact Motion "Sensor de moviment[%s]" <motion> (Studio, gMotion) {mqtt="<[mqtt:studio/movement:state:default]"}
Switch MotionTrig "Trigger" <switch> (Studio, gMotion) ["Switchable"] {mqtt=">[mqtt:studio/trigger:command:ON:1
Number Temperature "Temperatura [%1.f uuc]" <temperature> (Studio, gTemperature) {mqtt="<[mqtt:studio/temperature:state:
Number Humidity "Humitat [%1.f %%]" <humidity> (Studio, gHumidity) {mqtt="<[mqtt:studio/humidity:state:def
Number Luminosity "Lluminositat [%0.f %%]" <light> (Studio, gLuminosity) {mqtt="<[mqtt:studio/luminosity:s
Contact Fire "Sensor de foc[%s]" <motion> (Studio, gMotion) {mqtt="<[mqtt:studio/fire:state:default]"}
Switch Alarm "Alarma" (gAlarm) {mqtt=">[mqtt:studio/alarm:command:ON:1],>[mqtt:studio/alarm:command:OFF:0],<[mqtt:studio/alarm:state:ON:1],<[mqtt:
Contact Flood "Sensor d'aigua[MAP(flood.map):%s]" <water> (Studio, gWater) {mqtt="<[mqtt:studio/flood:state:default]
Switch Servo "Servo Porta" <door> (Studio, gMotion) ["Switchable"] {mqtt=">[mqtt:studio/servo:command:ON:1],>[mqtt:stu

Group:Switch:OR(ON, OFF) gLight "Luz" <light> (Home)
Group:Contact:OR(OPEN, CLOSED) gMotion "Porta" <door> (Home)
Group:Contact:OR(OPEN, CLOSED) gMotion "Sensor de moviment" <motion> (Home)
Group:Switch:OR(ON, OFF) gMotion "Trigger" <motion> (Home)
Group:Number:AVG gTemperature "Temperatura" <temperature> (Home)
Group:Number:AVG gHumidity "Humitat" <humidity> (Home)
Group:Contact:OR(OPEN, CLOSED) gMotion "Sensor de foc" <motion> (Home)
Group:Switch:OR(ON, OFF) gMotion "Alarma" <motion> (Home)
Group:Contact:OR(OPEN, CLOSED) gMotion "Servo Porta" <door> (Home)

```



# EXEMPLE D'ÚS DEL SISTEMA (VÍDEO)

 THIS VIDEO WAS MADE WITH  
MOVAVI VIDEO EDITOR TRIAL



# CONCLUSIONS



# CONCLUSIONS

- Els components triats permeten elaborar un sistema robust i fiable.
- S'han assolit els terminis previstos en l'etapa de planificació.
- El sistema ofereix una gran escalabilitat i per tant, una gran capacitat d'adaptació a nous entorns.
- La velocitat de comunicació que permet MQTT degut al seu baix consum d'ample de banda atorga al sistema un temps de resposta molt baix.

# MOLTES GRÀCIES

