IOT & Systèmes embarqués 2025 Créé le 05/04/202521/05/2025 00:49:00

Créé par Lazarewicz Julien



INFRES

TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1

TP - IMT 2025 IoT Part.
1.docx
Rev. 0
Page 1 sur 26
IMT Mines Alès

École Mines-Télécom

TP IOT & Systèmes embarqués. Maison connectées Partie 1

1.	PRES	SENTATION DE L'ENVIRONNEMENT DE DEVELOPPEMENT	
2.	PRES	SENTATION DU FRAMEWORK ARDUINO	2
	2.1.	STRUCTURE D'UN PROGRAMME ARDUINO	3
	2.1.1		
	2.1.2	La fonction setup()	3
	2.1.3	. La fonction loop()	3
3.	MAT	ERIEL UTILISE	4
	3.1.	MODULE CAPTEUR	
	3.2.	CAPTEUR DE TEMPERATURE / HUMIDITE	4
	3.3.	CAPTEUR DE LUMINOSITE	5
	3.4.	CAPTEUR DE QUALITE DE L'AIR	Ε
	3.5.	MODULE ACTIONNEUR	6
	3.6.	SERVEUR DE COLLECTE DES DONNEES	7
	3.7.	SCHEMA DE FONCTIONNEMENT	8
4.	INST	ALLATION DES LOGICIELS REQUIS	g
	4.1.	VISUAL STUDIO CODE	g
	4.1.1		
	4.1.2	·	
	4.1.3	·	
	4.2.	GIT	
	4.2.1	· ·	
	4.2.2		
	4.2.3		
	4.3.	INSTALLATION DE CLANG-FORMAT	
	4.3.1 4.3.2		
	4.3.3	·	
	4.4.	INSTALLATION DE PLATFORMIO	
5.		NTAGE DES ELEMENTS SUR LA PLATINE D'ESSAI	
۶. 6.		ELOPPEMENT SUR FIRMWARE POUR LE « MODULE ACTIONNEUR	
υ.	6.1.	RESSOURCES A VOTRE DISPOSITION	
	6.1.1		
	6.1.2		
	6.1.3	·	
	6.1.4	·	
7.	CON	NECTION A L'INTERFACE WEB DU SERVEUR THINGSBOARD	24
	7.1.	ACCEDER A L'INTERFACE WEB DU SERVEUR THINGSBOARD	24
	7.2.	VOTRE COMPTE THINGSBOARD	25

Créé le 05/04/202521/05/2025 00:49:00

Créé par Lazarewicz Julien



INFRES

TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1

TP - IMT 2025 IoT Part.
1.docx
Rev. 0
Page 2 sur 26
IMT Mines Alès
École Mines-Télécom

1. Présentation de l'environnement de développement

Pour ce TP nous allons utilisé un microcontrôleur ESP WROOM. Il existe au moins 3 frameworks pouvant être utilisé pour programmer ce type de microcontrôleur :

- SDK natif Espressif
- Framework Arduino
- Micro-Python

Pour ce TP nous utiliseront le framework Arduino avec PlatformIO et VS Code. Nous aurions pu utilisé l'Arduino IDE mais la solution choisit est plus proche des solutions utilisés en entreprise.

Pourquoi pas Python?

Python est un langage en vogue et depuis peu, il peut être utilisé pour le développement embarqué. C'est un bon choix pour du prototypage rapide mais comporte quelques inconvénients :

- Peu optimisé
- Très couteux en ressources matérielles (CPU, mémoire, stockage)
- Pas utilisé dans l'industrie

2. Présentation du framework Arduino

Le framework Arduino est un ensemble d'outils logiciels, de bibliothèques et de conventions permettant de programmer des microcontrôleurs de manière simple et accessible, même sans formation approfondie en électronique ou en développement embarqué.

Il repose sur:

- Un langage simplifié dérivé du C/C++.
- Une API unifiée pour manipuler facilement les entrées/sorties, les ports série, les capteurs, moteurs, etc.
- A l'origine développé pour les microcontrôleurs AVR 8 bits, il support maintenant une très grande variété plateforme hardware :
 - AVR (ATmega328, ATmega2560, etc.)
 - ARM Cortex-M (STM32, SAMD21, NXP, etc.)
 - ESP32 / ESP8266
 - RISC-V

IOT & Systèmes embarqués 2025 Créé le 05/04/202521/05/2025 00:49:00

Créé par Lazarewicz Julien



INFRES

TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1

TP - IMT 2025 IoT Part.
1.docx
Rev. 0
Page 3 sur 26
IMT Mines Alès
École Mines-Télécom

2.1. Structure d'un programme Arduino

Une programme Arduino se compose de 3 éléments essentiels :

Au début du fichier, directives préprocesseur et déclarations globales :

- Les directives pour l'inclusion de bibliothèques « #include »
- Les directives pour la déclaration de constantes ou de macro « #define »
- Les déclarations de variables globales et objets visible dans tous le programme.
- Les déclarations ou définitions de fonctions utilisées dans le programme.

Exemples:

```
1. #include <Arduino.h>
2. #define LED PIN 13
WiFiClient espClient;
```

2.1.2. La fonction setup()

La fonction setup() est exécutée une seule fois au démarrage du programme. Elle est utilisée pour :

- Configurer les broches (entrée/sortie)
- Initialiser la communication série, wifi, Ethernet
- Démarrer des capteurs, modules, etc.

Exemple:

```
    void setup()

       pinMode(13, OUTPUT); // Configure la broche 13 en sortie
3.
4.
       Serial.begin(9600); // Démarre la communication série
5. }
```

2.1.3. La fonction loop()

La fonction loop() est exécutée en boucle indéfiniment, tant que la carte est sous tension. C'est ici qu'on place la logique principale du programme :

- Lecture de capteurs
- Commande d'actionneurs
- Calculs, affichage, communication, etc.

Exemple:

```
    void loop()

2. {
3.
         digitalWrite(13, HIGH); // Allume la LED
        delay(500);  // Pause 500 ms
digitalWrite(13, LOW); // Éteint la LED
4.
5.
         delay(500);
                                      // Pause 500 ms
6.
7. }
```

Créé le 05/04/202521/05/2025 00:49:00

Créé par Lazarewicz Julien



INFRES

TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1

1.docx
Rev. 0
Page 4 sur 26

École Mines-Télécom

3. Matériel utilisé

Dans ce TP vous serrez emmené à utiliser le matériel suivant :

3.1. Module capteur

Le module capteur interface les différents capteurs que l'on peut trouver dans une maison « connectée ». Il communique avec le serveur de collecte des données via Wifi et transmet les valeurs des capteurs connectés via le protocole MQTT.

Il est connecté aux capteurs via un bus I2C.

Il est alimenté via une batterie LiPO qui peut être rechargée en le branchant en USB.

Pour économiser la batterie, il collecte la valeur des capteurs, se connecte au serveur de collecte, transmet les valeurs des capteurs via MQTT puis entre en mode « deep sleep ».

Via une interruption hardware, il se réveille toutes les X secondes pour recommencer l'opération.

Caractéristiques:

- Carte de développement Adafruit ESP32 Feather V2
- MCU ESP32 WROOM
- 8 MB de mémoire flash
- 2 MS de mémoire PSRAM

3.2. Capteur de température / humidité

Ce module est basé sur un capteur ASAIR AHT20. Il mesure la température ambiante et le taux d'humidité présent dans l'air ambiant. Il communique avec le module capteur via un bus I2C.

Caractéristiques:

- Module Adafruit AHT20
- Communication I2C
- Précision humidité +- 2%
- Précision température +- 3°C entre 20% et 80% d'humidité

Créé le 05/04/202521/05/2025 00:49:00

Créé par Lazarewicz Julien



INFRES

TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1

TP - IMT 2025 IoT Part.
1.docx
Rev. 0
Nev. o
Page 5 sur 26
.0
10.000 0.01
ΙΜΙ Μιρος ΔΙος

École Mines-Télécom

3.3. Capteur de luminosité

Ce module est basé sur un capteur ROHM BH1750. Il mesure la luminosité ambiante en Lux.

Il communique avec le module capteur via un bus I2C.

Caractéristiques:

- Module Adafruit BH1750
- Communication I2C
- Plage de mesures de 1 à 65K Lux

Exemple:

Lumière directe du soleil	32 000 – 100 000 Lux
Board de mer, plage (été midi)	70 000 – 90 000 Lux
Journée ensoleillée (été midi)	10 000 – 25 000 Lux
Ciel nuageux (midi)	1000 – 2000 Lux
Luminosité bureau (conseillée)	320 – 500 Lux
Ciel très nuageux (midi)	100 - 250 Lux
Salon familial, lumière tamisé	80 Lux
Nuit, environnement urbain, ciel dégagé, pas d'éclairage	3.4 Lux
Pleine lune, ciel dégagé, extra urbain	0.05-0.3 Lux
Nuit sans lune, ciel nuageux	0.0001 Lux

IOT & Systèmes embarqués 2025 Créé le 05/04/202521/05/2025

00:49:00 Créé par Lazarewicz Julien

JEFSF

INFRES

TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1

TP - IMT 2025 IoT Part.
1.docx
Rev. 0
Page 6 sur 26
IMT Mines Alès
École Mines-Télécom

3.4. Capteur de qualité de l'air

Ce module est basé sur un capteur SENSIRION SGP40. Il est capable de mesurer une grande variété de VOCs « Volatile Organic Compounds » ainsi que le H2. Il retourne un indice de qualité de l'air de 0 à 500 en VOC. Il communique avec le module capteur via un bus I2C.

Exemple:

Index VOC	Qualité de l'air	Conséquence sur la santé (à long terme)
0-50	Excellent	Air pur, bon pour la santé
51-100	Bon	Sans danger
101-150	Légèrement pollué	Convenable, sans danger
151-200	Modérément pollué	Irritation possible des voies respiratoires
201-250	Pollué	Possible maux de tête, irritation des voies respiratoires
251-350	Très pollué	Danger pour la santé
351-500	Extrêmement pollué	Possible effets neurotoxiques

3.5. Module actionneur

Le module actionneur pilote les éléments suivants que l'on peut trouver dans une maison « connectée » :

- VMC (ventilation)
- Chauffage
- Climatisation
- Éclairage

Pour simplifier ce TP, les actionneurs seront remplacés par LEDs indiquant le statu des actionneurs, LED allumée actionneur activé, LED éteinte actionneur désactivé.

Créé le 05/04/202521/05/2025 00:49:00

Créé par Lazarewicz Julien



INFRES

TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1

TP - IMT 2025 IOT Part. 1.docx
Rev. 0
Page 7 sur 26
IMT Mines Alès

École Mines-Télécom

Il communique avec le serveur de collecte des données via Wifi et reçoit des commandes RPC via le protocole MQTT. Il est alimenté via un câble USB.

Caractéristiques:

- Carte de développement Adafruit ESP32 Feather V2
- MCU ESP32 WROOM
- 8 MB de mémoire flash
- 2 MS de mémoire PSRAM

3.6. Serveur de collecte des données

Le serveur de collecte des données est l'élément central de la solution IoT pour maison « connectée ».

Son rôle est de :

- Recueillir et stocker les informations provenant des capteurs
- Commander à distance les actionneurs
- Fournir une interface graphique permettant de visualiser les valeurs des capteurs
- Fournir une interface graphique pour contrôler et visualiser l'état des actionneurs
- Définir des règles d'automatisation
- Fournir un point d'accès Wifi.

Pour réaliser ces tâches les logiciels open source suivants sont utilisés :

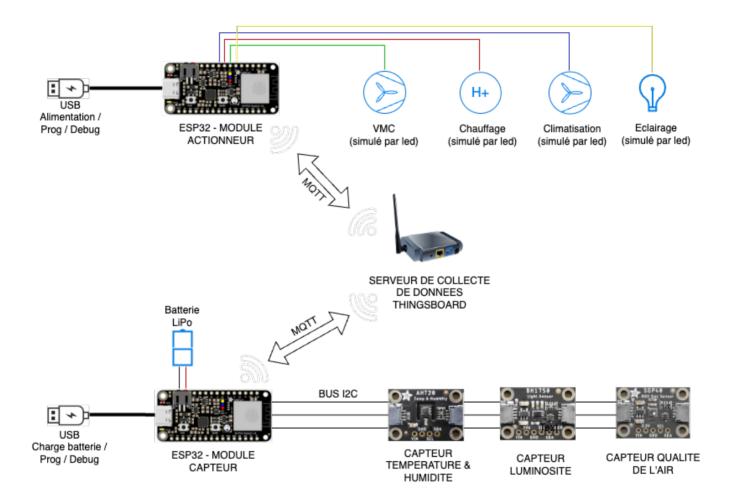
- OS Linux
- SGBDR PostgreSQL (stockage)
- Thingsboard (gestion des périphériques, collecte, traitement et affichage des données)

INFRES

TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1

TP - IMT 2025 IoT Part.
1.docx
Rev. 0
Page 8 sur 26
IMT Mines Alès
École Mines-Télécom

3.7. Schéma de fonctionnement



IOT & Systèmes embarqués 2025 Créé le 05/04/202521/05/2025

Créé le 05/04/202521/05/202 00:49:00

Créé par Lazarewicz Julien



INFRES

TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1

TP - IMT 2025 IoT Part.
1.docx
Rev. 0
Page 9 sur 26
IMT Mines Alès
École Mines-Télécom

4. Installation des logiciels requis

4.1. Visual Studio Code

Visual Studio Code est l'environnement de développement intégré qui sera utilisé pour ce TP. Il est gratuit et hautement personnalisable, pour plus d'information voir : https://code.visualstudio.com/

4.1.1. <u>Installation pour Windows</u>

- Télécharger l'installeur à cette URL : https://code.visualstudio.com/sha/download?build=stable&os=win32-x64-user
- o Exécuter l'installer en laissant les paramètre par défaut.

4.1.2. <u>Installation pour MacOS</u>

- Télécharger l'installeur à cette URL :
 https://code.visualstudio.com/sha/download?build=stable&os=darwin-universal
- Extraire le fichier : « Visual Studio Code.app » contenu dans le fichier *.zip téléchargé dans le dossier « Applications »

4.1.3. Installation pour Linux

L'installation de VS Code étant différente suivant la distribution Linux utilisée, je vous conseille de suivre le tutoriel adapté à votre distribution.

Rendez-vous à l'URL suivante et suivre les instructions concernant votre distribution :

https://code.visualstudio.com/docs/setup/linux# install-vs-code-on-linux

4.2. Git

Git est un système de contrôle de version qui effectue intelligemment le suivi des modifications apportées aux fichiers. Git est particulièrement utile lorsque vous et un groupe de personnes apportez des modifications aux mêmes fichiers en même temps.

Il vous sera nécessaire pour télécharger le squelette du projet pour ce TP.

4.2.1. Installation pour Windows

- Télécharger l'installeur à cette URL : https://github.com/git-for-windows/git/releases/download/v2.49.0.windows.1/Git-2.49.0-64-bit.exe
- o Exécuter l'installer en laissant les paramètres par défaut.

INFRES

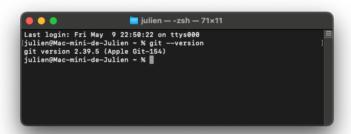
TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1

TP - IMT 2025 IoT Part.
1.docx
Rev. 0
Page 10 sur 26
IMT Mines Alès
École Mines-Télécom

4.2.2. Installation pour MacOS

Git est présent par défaut sur les version moderne de MacOS si vous avez installé Xcode. Pour vérifier la présence de Git sur votre système :

- Aller dans « Applications » puis dans « Utilitaires » et lancer « Terminal »
- o Dans le terminal nouvellement ouvert taper la commande « git --version »
- Si Git est bien installé vous devriez avoir un retour comme sur la capture d'écran suivante.

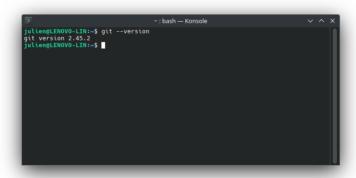


o Sinon dans le terminal taper la commande « xcode-select --install »

4.2.3. Installation pour Linux

Git est présent par défaut sur les distributions récentes Linux. Pour vérifier la présence de Git sur votre système :

- Ouvrir un terminal (dépend de votre distribution)
- Dans le terminal nouvellement ouvert taper la commande « git --version »
- Si Git est bien installé vous devriez avoir un retour comme sur la capture d'écran suivante (exemple Ubuntu / KDE plasma 6).



IOT & Systèmes embarqués
2025
Créé le 05/04/202521/05/2025
00:49:00
Créé par Lazarewicz Julien
JEESE

INFRES

TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1

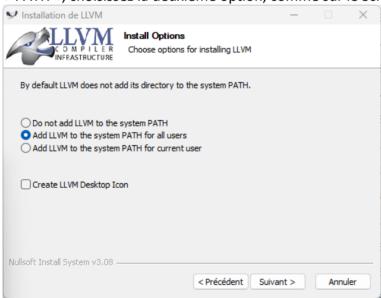


4.3. <u>Installation de clang-format</u>

Clang-format permet de formater automatiquement votre code C/C++.

4.3.1. Installation pour Windows

- Télécharger l'installeur à cette URL : https://github.com/llvm/llvm-project/releases/download/llvmorg-20.1.5/LLVM-20.1.5-win64.exe
- Exécuter l'installeur
- Si Windows vous alerte disant que le programme peut être dangereux choisissez « exécuter quand même ». Initialisation.
- Lorsque l'installeur vous demande si vous voulez ajouter le programme à votre
 « PATH », choisissez la deuxième option, comme sur le Screenshot suivant.



o Pour le reste choisissez les options par défaut.

4.3.2. Installation pour MacOS

Clang-format est présent par défaut sur les version moderne de MacOS si vous avez installé Xcode. Pour vérifier la présence de Git sur votre système :

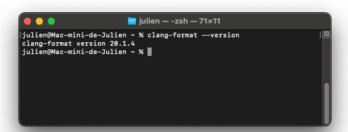
- o Aller dans « Applications » puis dans « Utilitaires » et lancer « Terminal »
- Dans le terminal nouvellement ouvert taper la commande « clang-format -version »
- Si clang-format est bien installé vous devriez avoir un retour comme sur la capture d'écran suivante.



INFRES

TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1

TP - IMT 2025 IoT Part.
1.docx
Rev. 0
Page 12 sur 26
IMT Mines Alès
École Mines-Télécom

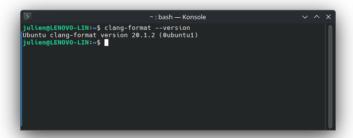


Sinon dans le terminal taper la commande « xcode-select --install »

4.3.3. Installation pour Linux

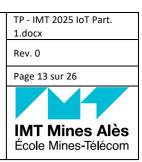
Clang-format est présent par défaut sur les distributions récentes Linux. Pour vérifier la présence de clang-format sur votre système :

- Ouvrir un terminal (dépend de votre distribution)
- o Dans le terminal nouvellement ouvert taper la commande « git --version »
- Si clang-format est bien installé vous devriez avoir un retour comme sur la capture d'écran suivante (exemple Ubuntu / KDE plasma 6).



INFRES

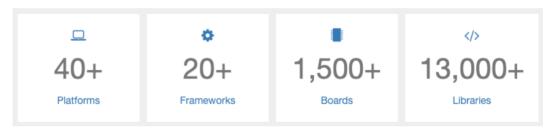
TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1



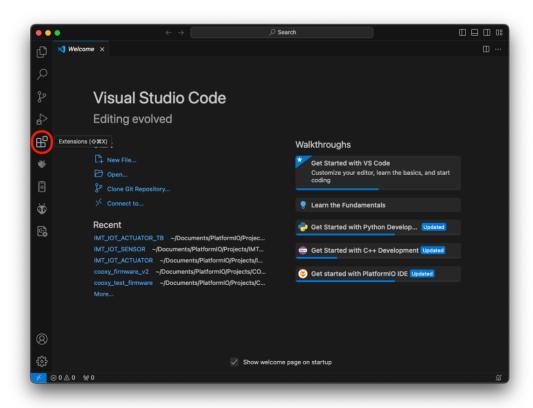
4.4. Installation de PlatformIO

PlatformIO est un écosystème open source dédié au développement embarqué. Il fournit un environnement de développement C/C++ pour les systèmes embarqués supportés. Il est multi-plateformes (Windows, Mac et GNU/Linux. Il facilite l'installation des différents composants nécessaires au développement embarqué (compilateur, linker, debugger, SDK, ...)

Il supporte plus de 40 plateformes, plus de 20 Framework, supporte plus de 1500 cartes de développement et intègre plus de 15 000 librairies.



- Lancer VS Code
- Cliquez sur l'icône « extensions »

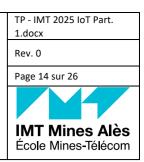


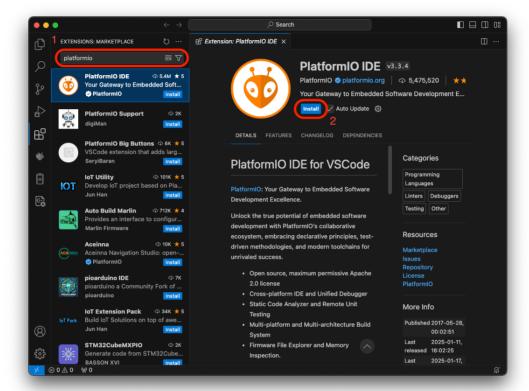
• Dans le champ de recherche tapez « PlatformIO » (1), sélectionnez dans la liste des résultat « PlatformIO IDE » puis cliquez sur le bouton « install » (2).

JEESE

INFRES

TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1





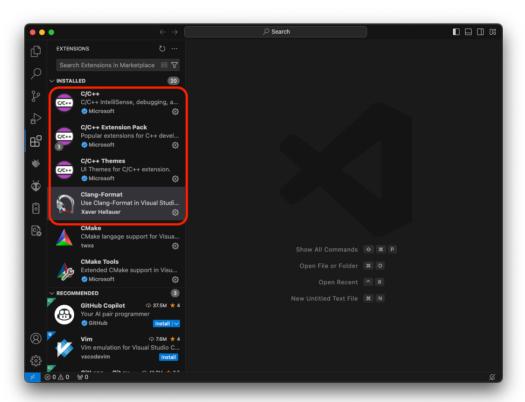


INFRES

TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1



- Faire la même chose pour les extensions suivantes :
 - o C/C++
 - o C/C++ Themes
 - o C/C++ Extension Pack
 - Clang-Format



5. Montage des éléments sur la platine d'essai

- Monter les deux cartes de développement ESP32
- Monter les résistances, elles doivent avoir une valeur de 68 ou 120Ω
- Monter les 4 leds, attention les leds sont polarisés! L'anode, borne positive doit être connectée à la résistance, la cathode, borne négative doit être connectée à la masse (ligne bleue sur la platine d'essai). Pour reconnaitre l'anode et la cathode d'une led voir l'illustration ci-dessous.

IOT & Systèmes embarqués 2025 Créé le 05/04/202521/05/2025

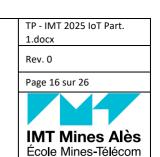
Créé le 05/04/202521/05/2025 00:49:00

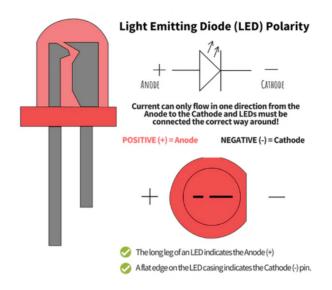
Créé par Lazarewicz Julien



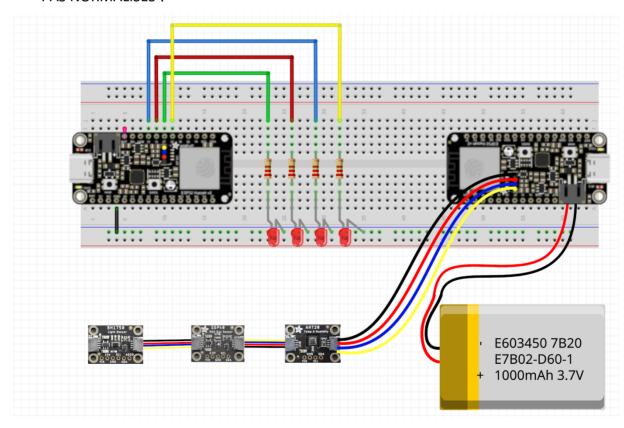
INFRES

TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1





- Connecter ensuite les modules de capteur à la carte « MODULE CAPTEUR » avec les câbles i2c.
- Pour finir connecter la batterie à la carte « MODULE CAPTEUR ».
 ATTENTION! BIEN VÉRIFIER LA POLARITÉ, LES CONNECTEURS JST DES BATTERIES NE SONT PAS NORMALISES!



Créé le 05/04/202521/05/2025 00:49:00

Créé par Lazarewicz Julien



INFRES

TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1

6. Développement sur firmware pour le « MODULE ACTIONNEUR

Dans une première phase la travail demandé dans ce TP est de développer le firmware pour le « MODULE ACTIONNEUR ».

Le principe de fonctionnement du « MODULE ACTIONNEUR » est le suivant :

- Initialisation des actionneurs (VMC, chauffage, éclairage et climatisation)
- Connection au point d'accès Wifi
- Connection (non sécurisé) au serveur Thingsboard
- Publication de la valeur, via MQTT, des attributs (statu) des actionneurs
- Publication de la valeur, via MQTT, de l'attribut « VERSION » (version du firmware)
- Abonnement aux appels RPC (Remote Procedure Call) du serveur Thingsboard :
 - Demande du statu de l'actionneur VMC
 - Demande du statu de l'actionneur chauffage
 - Demande du statu de l'actionneur éclairage
 - Demande du statu de l'actionneur climatisation
 - Modification du statu de l'actionneur VMC
 - Modification du statu de l'actionneur chauffage
 - Modification du statu de l'actionneur éclairage
 - Modification du statu de l'actionneur climatisation
- Développement des méthodes et fonctions pour répondre aux appels RPC du serveur Thingsboard
- Développement des fonctions pour modifier le statu des actionneurs
- Vérifier le bon fonctionnement de votre firmware depuis votre session Thingsboard.

6.1. Ressources à votre disposition

Afin de vous aider, vous aurais à votre disposition :

- Un template de projet PlatformIO
- Un compte préconfiguré sur le serveur Thingsboard
- Un algorigramme partiel

Créé le 05/04/202521/05/2025 00:49:00

Créé par Lazarewicz Julien



INFRES

TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1

TP - IMT 2025 IoT Part.
1.docx
Rev. 0
Page 18 sur 26
IMT Mines Alès

École Mines-Télécom

6.1.1. Algorigramme

Créé le 05/04/202521/05/2025

Créé par Lazarewicz Julien



INFRES

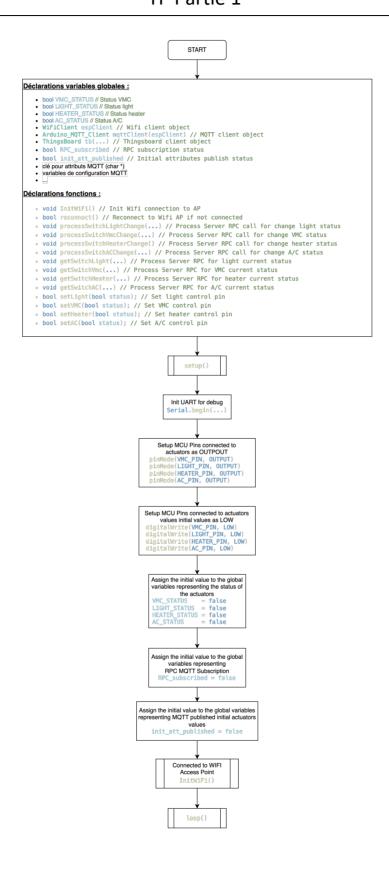
TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1

TP - IMT 2025 IoT Part. 1.docx

Rev. 0

Page 19 sur 26





IOT & Systèmes embarqués 2025 Créé le 05/04/202521/05/2025 00:49:00

Créé par Lazarewicz Julien



INFRES

TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1

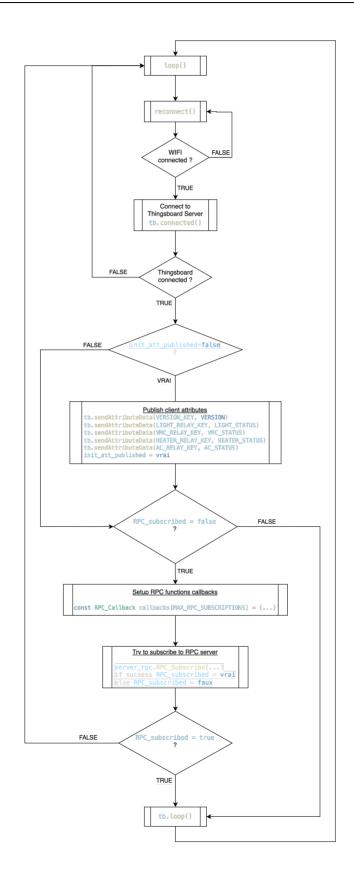
TP - IMT 2025 IoT Part.
1.docx

Rev. 0

Page 20 sur 26

IMT Mines Alès

École Mines-Télécom

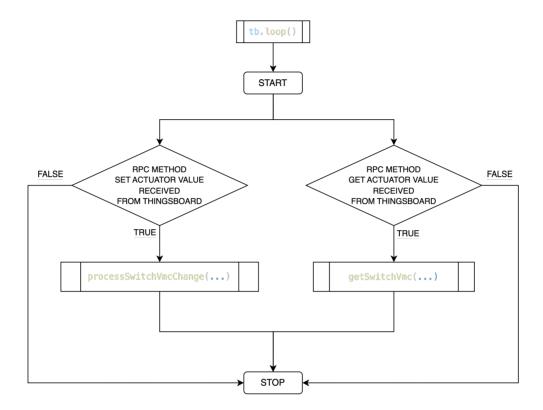




TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1

INFRES

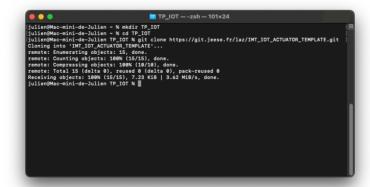
TP - IMT 2025 IoT Part.
1.docx
Rev. 0
Page 21 sur 26
IMT Mines Alès
École Mines-Télécom



6.1.2. Récupération du template

Pour télécharger le template du projet deux options s'offrent à vous :

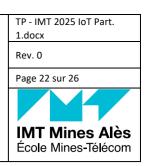
- Utiliser Git en ligne de commande :
- o Ouvrir un terminal
- o Naviguer vers l'emplacement ou vous souhaitez cloner le projet
- Cloner le projet avec la commande « git clone https://git.jeese.fr/laz/IMT_IOT_ACTUATOR_TEMPLATE.git »



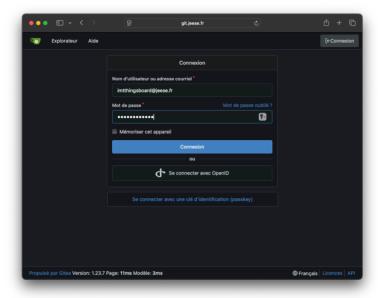


INFRES

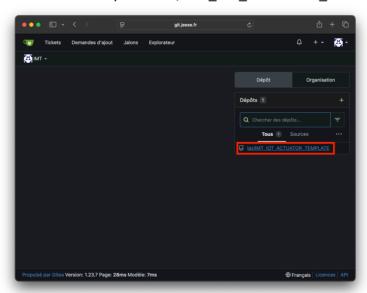
TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1



Télécharger le projet depuis un navigateur web :
 Dans votre navigateur accédez à l'URL https://git.jeese.fr/
 Identifiez-vous avec le login : imtthingsboard@jeese.fr et le mot de passe : RmK7SaLC9FAD.



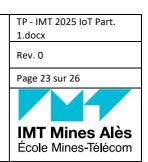
Sélectionnez le dépôt : « laz/IMT_IOT_ACTUATOR_TEMPLATE »



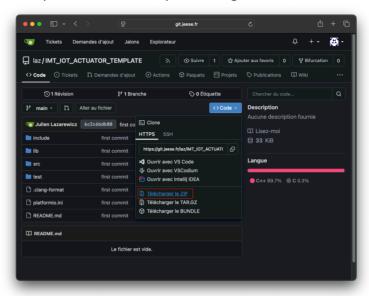
Cliquez sur « <>Code » puis choisissez « Télécharger le ZIP »

INFRES

TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1



Décompressez le fichier zip téléchargé.



6.1.3. Ouvrir le template dans VS Code:

Lancer VS Code et cliquez sur « Open ... »



Choisissez le dossier « IMT_IOT_ACTUATOR_TEMPLATE »

6.1.4. Contenu du projet template :

La description des différents fichiers et leur usage sera fourni à l'oral.

- Fichier « platformio.ini » : fichier de configuration du projet
- o Fichier « include/version.h » header C contenant la version du firmware
- Fichier « include/config.h » header C contenant les paramètres comme le SSID du point d'accès Wifi, l'adresse IP du serveur Thingsboard, ...
- o Fichier « main.cpp » source C++ contenant le code source du firmware

IOT & Systèmes embarqués
2025
Créé le 05/04/202521/05/2025
00:49:00
Créé par Lazarewicz Julien
TEFSE

INFRES

TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1

TP - IMT 2025 IoT Part.
1.docx
Rev. 0
Page 24 sur 26
IMT Mines Alès École Mines-Télécom
Lcole Milles-Telecom

7. Connection à l'interface Web du serveur Thingsboard

7.1. Accéder à l'interface Web du serveur Thingsboard

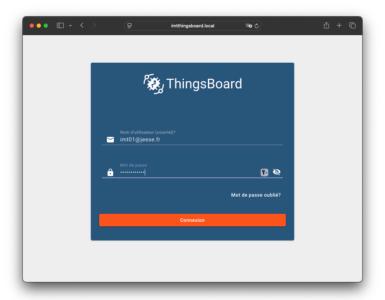
Pour vous connecter à l'interface Web, vous devez en premier lieu connecté votre ordidateur au point d'accès Wifi du serveur. Cela dépend type type de système que vous utilisez.

Dans les pramètres Wifi rechercher le réseau Wifi nomée « thingsboard » et connectz-vous avec le mot de passe « thingsboard ».

Une fois le réseau Wifi rejoint, dans votre navigateur Web rendez-vous à l'URL :

- https://imtthingsboard.local:8080/login ou
- https://10.42.0.1:8080/login

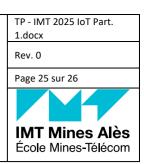
Vous devriez voir apparaître la fenêtre de login suivant :



Un couple identifiant, mot de passe vous sera donné par binome le jour du TP.

INFRES

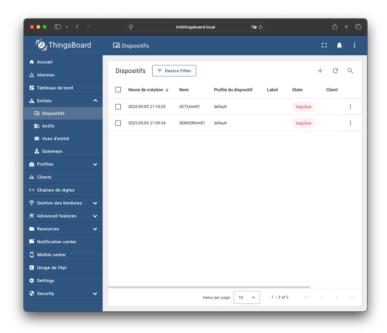
TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1

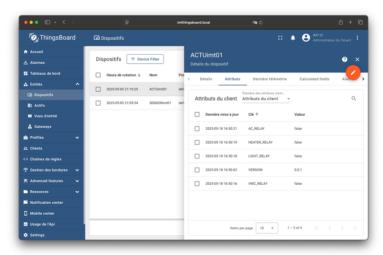


7.2. Votre compte Thingsboard

Votre compte Thingsboard sera préconfiguré. Nous ne pourrons pas abordé toutes les fonctionnalité de Thingsboard dans ce TP. Les éléments qui nous interessent sont :

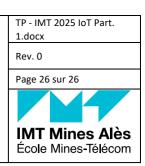
• Les entités « Dispositifs », pour ce TP le « MODULE CAPTEUR » et le « MODULE ACTIONNEUR » qui seront préconfigurés.



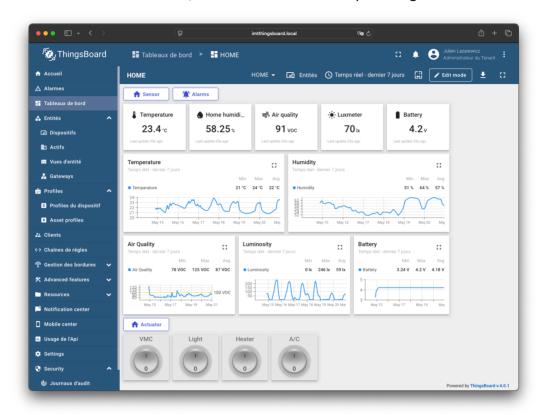


INFRES

TP IOT & Systèmes embarqués 2025 Développement software embarqué Module Actionneur TP Partie 1



• Les « Tableaux de bord », un tableau de bord sera préconfiguré



• Si le temps nous le permet, les « Chaines de règles »

