



TECHNISCHE UNIVERSITÄT
CHEMNITZ

CLUG-Stammtisch

ESP32 - Wie kann ich die WLAN-Briefmarke programmieren?

TU Chemnitz, Universitätsrechenzentrum

CLUG-Stammtisch

ESP32 - Wie kann ich die WLAN-Briefmarke programmieren?

Andreas Heik

TU Chemnitz, Universitätsrechenzentrum

24. Mai 2019



TECHNISCHE UNIVERSITÄT
CHEMNITZ

Motivation

Suche nach einem Mikrocontrollerprojekt mit WLAN.

→ ESP8266-Modul und ESP32-Modul der Firma Espressif¹

- ▶ Anbindung über verschiedene Schnittstellen möglich, *aber*
- ▶ *Module enthalten eigenen Mikrocontroller mit ausreichend Platz für eigenen Projekte, GPIO Pins, ...*
- ▶ *frei verfügbares ESP-IDF (Espressif IoT Development Framework)*
- ▶ *perfekte Hardware für IoT-Projekte*

→ CLT-Junior Workshop mit Fokus auf Hardware und Programmierung

¹<https://www.espressif.com/>

Die Hardware

verschiedene Ausführungen:

- ▶ Module
 - ▶ Einsatz in spezifischen Projekten
 - ▶ für Programmierung und Betrieb ist Zusatzbeschaltung erforderlich
- ▶ Entwicklerboards enthalten meist
 - ▶ Stromversorgung via USB
 - ▶ USB-Serial Wandler (mit Reset-Schaltung zum Programmieren)
 - ▶ Pinheader für Steckbrett
 - ▶ Anschluß für LiPo-Akku und Laderegler
 - ▶ ...



Die Hardware

| | ESP8266 | ESP32 |
|------------------------|--------------------------------------|--------------------------------------|
| MCU | Xtensa Single-core | Xtensa Dual-Core |
| | 32-bit L106 | 32-bit LX6 |
| Typical Frequency | 80 MHz | 160 MHz |
| SRAM | (ja) | 520 KiB |
| SPI-Flash ² | 2 MB | 4 MB |
| Co-Prozessor | - | ULP |
| 802.11 b/g/n Wi-Fi | HT20 | HT40 |
| | (20MHz Kanalbreite, bis 72,2 Mbit/s) | (40 MHz Kanalbreite, bis 150 Mbit/s) |
| Bluetooth | - | Bluetooth 4.2 BR/EDR und BLE |
| GPIO | 16 | 36 |
| PWM (Software) | 8 channels | 16 channels |
| SPI/I2C/I2S/UART | 2/1/2/2 | 4/2/2/3 |
| ADC | 10-bit | 12-bit |
| CAN | - | ja |
| Ethernet MAC Interface | - | ja |
| Touch Sensor | - | ja |
| Temperature Sensor | - | ja |
| Hall effect sensor | - | ja |
| Preis | 3,58 EUR | 6,27 EUR |

²je nach Module

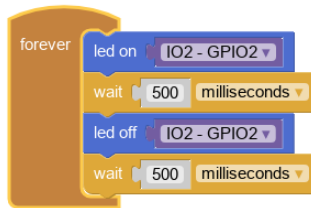
Let's get started

- ▶ Zugriff auf Serial-Port (USB)
 - ▶ idealerweise über eine `udev`-Regel
- ▶ `whitecat-console` (`wcc`)
 - ▶ Flash/Erase der Firmware auf dem Board
 - ▶ Transfer von Dateien
- ▶ Lua-RTOS Firmware (wird mittels `wcc` installiert)
- ▶ Whitecat IDE
 - ▶ Programmieroberfläche auf Basis von Blöcken (vgl. Scratch)
 - ▶ im Browser: <https://ide.whitecatboard.org/>
 - ▶ als Webkit-App (siehe Downloads vom CLT-Workshop³)
- ▶ `whitecat-create-agent`
 - ▶ Verbindung zwischen serieller Schnittstelle und Whitecat IDE

³<https://tuc.cloud/index.php/s/mtw8brmSNJBqzGr>

Hello World

- ▶ blaue LED auf dem Board ist an `GPIO2` angeschlossen



- ▶ die Whitecat IDE erzeugt aus den Programmblöcken Lua-Code (Script)
- ▶ lädt diesen in das Filesystem des ESP32
- ▶ und führt das Script aus (`dofile("_run.lua")`)

Die Lua-RTOS Firmware

- ▶ Real-Time Betriebssystem mit minimalen Ressourcenbedarf
- ▶ Layerkonzept
 - ▶ Lua Interpreter mit Modulen für Hardwarezugriff und Dienste
 - ▶ Real-Time Microkernel
 - ▶ Hardware Abstraction Layer
- ▶ Filesystem (auf Flash-Speicher)
- ▶ Shell (interaktiver Lua Interpreter)
- ▶ Editor
- ▶ Startskripte und Konfigurationsfile
- ▶ Firmwarevariante mit OTA Update-Funktion
(Update über Netzwerk aus laufender Firmware heraus)
- ▶ Firmware selbst bauen (Hinweise auf github-Projektseite)
 - ▶ ESP32-Tools (xtensa-esp32-gcc)
 - ▶ ESP-IDF (Development Framework)
 - ▶ Lua RTOS

Die Shell und das Filesystem

► interaktiver Zugang

- `minicom -D /dev/ttyUSB0 -b 115200 -o`
(Hardware-Flußkontrolle deaktivieren)

► Kommandos in der Shell

- `ls, cd, cat, cp, mv, rm, mkdir, pwd`
- `edit <file>`
Hilfe mittels `STRG + Y`
- `netstat, ping`

► Dateitransfer mittels `wcc`

(`minicom` vorher beenden!)

- `wcc -p /dev/ttyUSB0 -ls /`
- `wcc -p /dev/ttyUSB0 -down /config.lua .`

► Startscripte

(Ausführung verhindern mittels `STRG + D` beim booten)

- `config.lua` - Konfigurationsvariablen
- `system.lua` - Netzwerkkonfig, Dienstestart, ...
- `autorun.lua` - Start der Anwendung

Whitecat IDE

- ▶ gut strukturierte, aufgeräumte Oberfläche
- ▶ zahlreichen grafische Bausteine (Blöcke)
- ▶ intuitive Verwendung der Bausteine
- ▶ Umschalten zur Ansicht des Lua Codes
- ▶ Entwicklermodus (Exception handling, Fehlerausgabe)
- ▶ automatischer Upload und Ausführen des Lua Codes
- ▶ integrierte Konsole (Ausgabe von `print`)
- ▶ Speichern des Blockprogrammes (xml) auch auf dem Filesystem des ESP32

Tipp: Bei Kommunikationsproblemen mit dem Board den wccagent in einem Terminal starten `wccagent -ui -lc`

Sensoren

- ▶ ESP32 enthält interessante Hardwaremodule:
 - ▶ ADC, GPIO, PWM, I2C, SPI, TMR, ...
- ▶ Lua-RTOS Firmware unterstützt die Kommunikation mit vielen **Sensoren**:
 - ▶ DS18B01⁴, DHT11, 10k Thermistor, BME280, ...
- ▶ und **Modulen**:
 - ▶ Drehimpulsgeber, graf. Displays, Neopixel (WS2812), Servos, ...
- ▶ Details liefert die Funktion `sensor.list()`
- ▶ Sensor-Konzept:

```
s = sensor.attach("BME280", i2c.I2C0)
s:read(pressure)
s:detach()
```



³funktioniert nicht, Auflösung falsch → `conversion time` zu kurz

Lua Tipps

► Delay und Timer

- `tmr.delay()` verursacht hohe Last da, das Warten durch zählen leerer Prozessorzyklen erreicht wird
- eine bessere Alternative bietet `tmr.attach()` auf Basis von Hard- und Softwaretimern
- Auslastung kann mit `thread.list()` angezeigt werden

► Sleep

- verschiedene Sleep-Modi um Stromaufnahme zu reduzieren
- *deep sleep* normalerweise im Mikroamperbereich, nicht mit dem Entwicklerboard zu erreichen (rote LED, Spannungsregler, USB-Serial-Wandler)
- Aufwachen nach `os.sleep(10)` ist mit Neustart vergleichbar

► NTP

- Firmware enthält NTP-Client, aktivierbar beim Start mittels `config.sntp=true`
- Uhrzeit anzeigen: `os.date()`, Laufzeit: `os.uptime()`

Web- und SSH-Server

► Webserver

- Dokumentroot unter `/www`
- Lua-Scripte als CGI möglich
(nach Scriptupdates `file.luap` löschen)
- Zugriff auf globale Lua-Variablen möglich (Datenaustausch zwischen Anwendungsthread und Web-Script)
- Webserver mit `net.service.http.start()` starten

► SSH-Server

- in der aktuellen Firmware standardmäßig deaktiviert, Firmware neu erstellen
- root-Passwort mit `os.passwd()` festlegen
- SSH-Server mit `net.service.ssh.start()` starten

weitere Programmiermöglichkeiten

- ▶ Grenzen der Lua-RTOS-Firmware
 - ▶ Nutzung spezieller Hardwarefunktionen
z.B. Touchsensoren, Bluetooth, ...
 - ▶ Implementation komplexer Funktionalität
- ▶ Firmware mit Interpreter für höhere Programmiersprachen
 - ▶ NodeMCU, (Lua basierte Firmware)
 - ▶ MicroPython
 - ▶ Espruino (JavaScript), webbasierter IDE und graf. Editor
- ▶ native Firmwareentwicklung
 - ▶ auf Basis des Espressif IoT Development Framework (ESP-IDF)
 - ▶ komfortabler mit **Arduino IDE**
 - ▶ PlatformIO, ...

weitere Programmiermöglichkeiten

- ▶ Grenzen der Lua-RTOS-Firmware
 - ▶ Nutzung spezieller Hardwarefunktionen
z.B. Touchsensoren, Bluetooth, ...
 - ▶ Implementation komplexer Funktionalität
- ▶ Firmware mit Interpreter für höhere Programmiersprachen
 - ▶ NodeMCU, (Lua basierte Firmware)
 - ▶ MicroPython
 - ▶ Espruino (JavaScript), webbasierter IDE und graf. Editor
- ▶ native Firmwareentwicklung
 - ▶ auf Basis des Espressif IoT Development Framework (ESP-IDF)
 - ▶ komfortabler mit **Arduino IDE**
 - ▶ PlatformIO, ...

Programmieren mit der Arduino IDE

- ▶ Plattformpaket: **Arduino core for ESP32 WiFi chip**⁵
 - ▶ Boardbeschreibung (Parameter, Pinlayout, ...)
 - ▶ Teile des SDK
 - ▶ Downloadtool für Compilersuite
 - ▶ Bibliotheken und Beispiele
 - ▶ Installationsanleitung auf der GitHub-Seite
- ▶ große Anzahl Arduino-Bibliotheken verfügbar
- ▶ Arduino und ESP32:
 - ▶ passendes Board auswählen
 - ▶ Port für Upload auswählen
 - ▶ Beispiel öffnen, anpassen, kompilieren, hochladen
 - ▶ Seriellen Monitor öffnen (`Serial.print()`-Ausgaben)

Hinweis: Upload des Binärcodes überschreibt vorhandene Firmware

⁵<https://github.com/espressif/arduino-esp32>

Beispiel: Touch Sensor

- ▶ elektrischer und mechanischer Aufbau eines kapazitiven Touch-Sensors

https://github.com/espressif/esp-iot-solution/blob/master/documents/touch_pad_solution/touch_sensor_design_en.md

- ▶ Änderung der Kapazität am Touch-GPIO erfasst der ADC
- ▶ Auswertung durch Vergleich mit Schwellwert

```
int pinTouch = 4;
int pinLED = 2;
int CapacityMax = 20;

void loop() {
    int val = 0;
    for(int i=0; i< 100; i++) {
        val += touchRead(pinTouch);
    }
    val = val / 100;
    if (val < CapacityMax) {
        digitalWrite(pinLED, !digitalRead(pinLED));
    }
}
```


Beispiel: Bluetooth LE

- ▶ Bluetooth Low Energy (BLE) auch als Bluetooth Smart bekannt
- ▶ Generic Access Profile (GAP) - Advertising und Verbindungskontrolle
 - ▶ periphere Geräte sendet regelmäßig Advertising Data
 - ▶ zentrales Gerät kann einen Scan Response Request senden
- ▶ Generic Attribute Profile (GATT)
 - ▶ Service(s)
 - ▶ logische Gruppierung von Daten
 - ▶ Unterscheidung durch UUID⁶
 - ▶ enthält Characteristic(s)
 - ▶ Characteristic(s)
 - ▶ kleinste Einheit enthält Daten (z.B. Temperaturwert)
 - ▶ Unterscheidung durch UUID⁷
 - ▶ Lesen und Schreiben von Daten (read/write)
 - ▶ Notify bei Wertänderungen (vom Server initiiert)

⁶<https://www.bluetooth.com/specifications/gatt/services/>

⁷<https://www.bluetooth.com/specifications/gatt/characteristics/>

Bluetooth Kommunikationspartner

- ▶ Smartphone, Tablet mit App (z.B. nRF Connect for Mobile)
- ▶ Laptop mit Bluetooth-Modul und `bluez`-Tools

```
hcitool lescan
```

```
LE Scan ...
```

```
24:0A:C4:12:8A:72 MyESP32
```

```
gatttool -b 24:0A:C4:12:8A:72 -I
```

```
[24:0A:C4:12:8A:72][LE]> connect
```

```
Attempting to connect to 24:0A:C4:12:8A:72
```

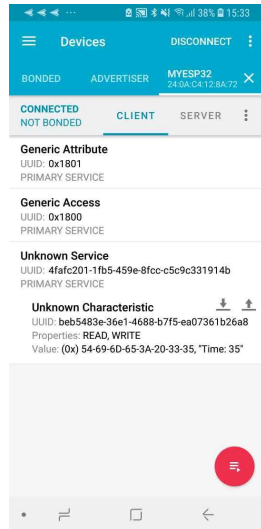
```
Connection successful
```

```
[24:0A:C4:12:8A:72][LE]> char-desc
```

```
handle: 0x002a, uuid: beb5483e-36e1-4688-b7f5-  
ea07361b26a8
```

```
[24:0A:C4:12:8A:72][LE]> char-read-hnd 0x002a
```

```
Characteristic value/descriptor: 54 69 6d 65 3a  
20 35 33 35
```



Einsatz am Campus der TUC

- ▶ ESP32 in der Lehre, Professur Experimentelle Sensorik
 - ▶ Unterstützung durch Bereitstellung von Entwicklungsumgebungen
 - ▶ Beispielimplementation: WPA2-Enterprise (eduroam) für ESP32
 - ▶ neu: spezielles WPA2-Funknetz
 - ▶ Beratung und Unterstützung bei Betrieb: MQTT, Node-RED
- ▶ Meßpunkte im Datacenter des URZ
 - ▶ Sensoren: BME280, DS1820
 - ▶ auf Basis einer angepassten Lua-RTOS-Firmware
 - ▶ OTA-Updatefunktion
 - ▶ Datenübertragen mittel MQTT, Archivierung auf Basis RRD
- ▶ CLT-Junior Workshop
 - ▶ Fokus auf IoT-Anwendungen
 - ▶ Programmierung mittel Whitecat-IDE
 - ▶ Einsatz verschiedener Sensoren

Quellen und Links

- ▶ CLT-Junior, IoT-Workshop, Downloads

<https://tuc.cloud/index.php/s/mtw8brmSNJBqzGr>

- ▶ Whitecat IDE und Lua-RTOS Firmware

<https://github.com/whitecatboard/>

- ▶ Lua-RTOS Dokumentation

<https://github.com/whitecatboard/Lua-RTOS-ESP32/wiki>

- ▶ Arduino core for ESP32 WiFi chip

<https://github.com/espressif/arduino-esp32>

- ▶ NodeMCU, Lua basierte Firmware

<https://nodemcu.readthedocs.io/en/dev-esp32/>

- ▶ MicroPython

<http://micropython.org/download#esp32>

- ▶ Espruino (JavaScript), webbasierter IDE und graf. Editor

<https://www.espruino.com/ESP32>

- ▶ TUNIoT FOR ESP32, blockbasierter Editor, C++

<http://easycoding.tn/index.php/esp32/>

ESP32 Programmierung

Vielen Dank für Ihre Aufmerksamkeit!