

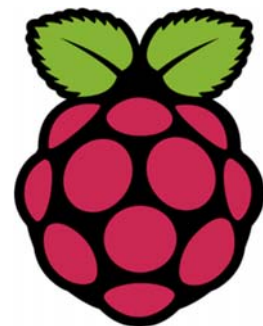


โครงการจัดอบรมพัฒนาความรู้ทักษะด้าน
Internet of Things

ได้รับการสนับสนุนจาก งบประมาณแผ่นดิน ปี 2560
ตามแผนบูรณาการการพัฒนาคนตลอดช่วงวัย

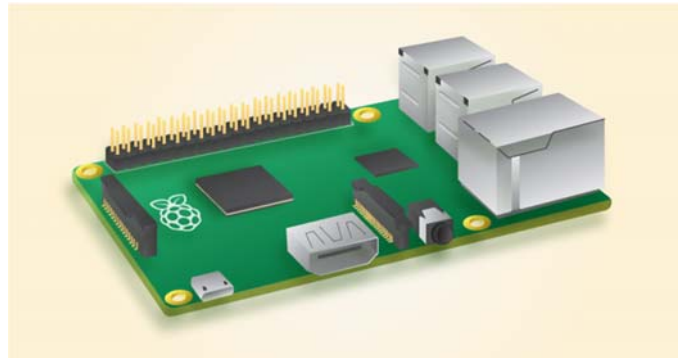
1

Raspberry Pi



What is Raspberry Pi

- The Raspberry Pi is a low cost, **credit-card sized computer** that plugs into a computer monitor or TV, and uses a standard keyboard and mouse. It is a capable little device that enables people of all ages to explore computing, and to learn how to program in languages like Scratch and Python.



Raspberry Pi 2 Model B

The Raspberry Pi 2 Model B is the second generation Raspberry Pi. It replaced the original [Raspberry Pi 1 Model B+](#) in **February 2015**. Compared to the Raspberry Pi 1 it has:

A 900MHz quad-core ARM Cortex-A7 CPU
1GB RAM

Like the (Pi 1) Model B+, it also has:

4 USB ports

40 GPIO pins

Full HDMI port

Ethernet port

Combined 3.5mm audio jack and composite video

Camera interface (CSI)

Display interface (DSI)

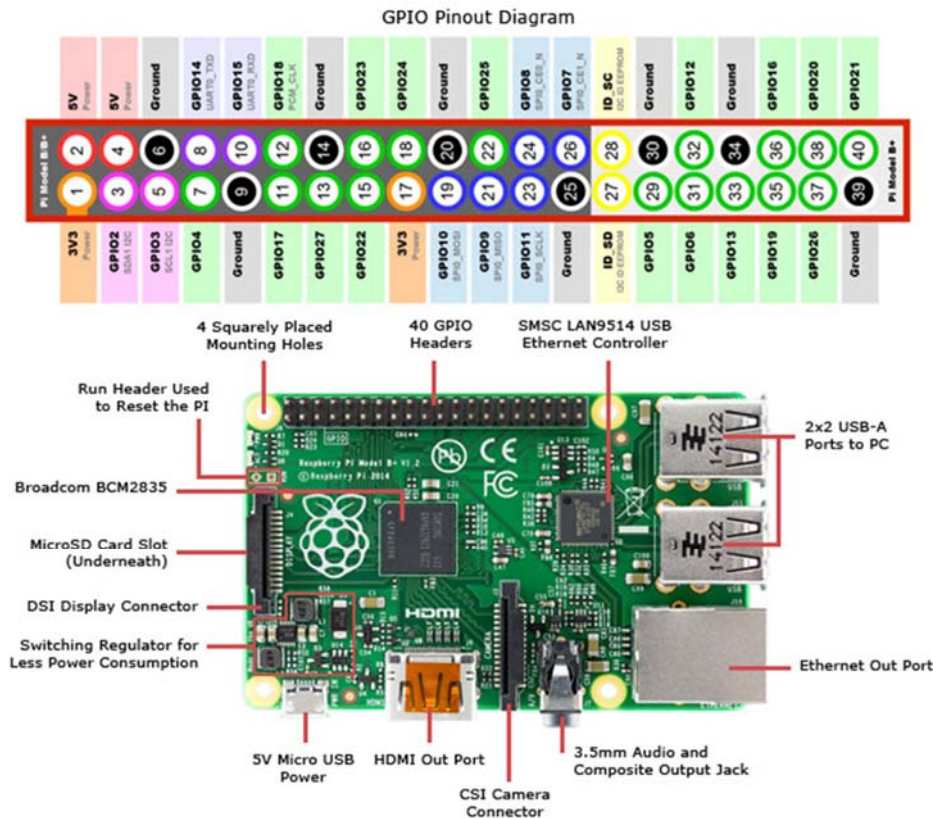
Micro SD card slot

VideoCore IV 3D graphics core



Because it has an ARMv7 processor, it can run the full range of ARM GNU/Linux distributions, including Snappy Ubuntu Core, as well as Microsoft Windows 10

Raspberry Pi 2 Model B



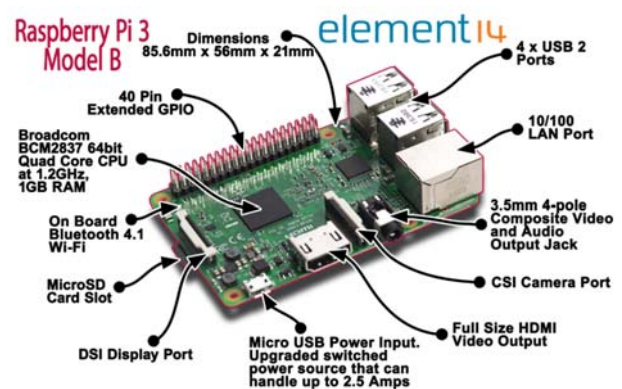
Raspberry Pi 3 Model B

The Raspberry Pi 3 is the third generation Raspberry Pi. It replaced the [Raspberry Pi 2 Model B](#) in **February 2016**. Compared to the Raspberry Pi 2 it has:

- A 1.2GHz 64-bit quad-core ARMv8 CPU**
- 802.11n Wireless LAN**
- Bluetooth 4.1**
- Bluetooth Low Energy (BLE)**

Like the Pi 2, it also has:

- 1GB RAM
- 4 USB ports
- 40 GPIO pins
- Full HDMI port
- Ethernet port
- Combined 3.5mm audio jack and composite video
- Camera interface (CSI)
- Display interface (DSI)
- Micro SD card slot (now push-pull rather than push-push)
- VideoCore IV 3D graphics core



Raspberry Pi 3 Model B

| Pin# | NAME | NAME | Pin# |
|------|------------------------------------|------------------------------------|------|
| 01 | 3.3v DC Power | DC Power 5v | 02 |
| 03 | GPIO02 (SDA1 , I ² C) | DC Power 5v | 04 |
| 05 | GPIO03 (SCL1 , I ² C) | Ground | 06 |
| 07 | GPIO04 (GPIO_GCLK) | (TXD0) GPIO14 | 08 |
| 09 | Ground | (RXD0) GPIO15 | 10 |
| 11 | GPIO17 (GPIO_GEN0) | (GPIO_GEN1) GPIO18 | 12 |
| 13 | GPIO27 (GPIO_GEN2) | Ground | 14 |
| 15 | GPIO22 (GPIO_GEN3) | (GPIO_GEN4) GPIO23 | 16 |
| 17 | 3.3v DC Power | (GPIO_GEN5) GPIO24 | 18 |
| 19 | GPIO10 (SPI_MOSI) | Ground | 20 |
| 21 | GPIO09 (SPI_MISO) | (GPIO_GEN6) GPIO25 | 22 |
| 23 | GPIO11 (SPI_CLK) | (SPI_CE0_N) GPIO08 | 24 |
| 25 | Ground | (SPI_CE1_N) GPIO07 | 26 |
| 27 | ID_SD (I ² C ID EEPROM) | (I ² C ID EEPROM) ID_SC | 28 |
| 29 | GPIO05 | Ground | 30 |
| 31 | GPIO06 | GPIO12 | 32 |
| 33 | GPIO13 | Ground | 34 |
| 35 | GPIO19 | GPIO16 | 36 |
| 37 | GPIO26 | GPIO20 | 38 |
| 39 | Ground | GPIO21 | 40 |

Rev. 2
29/02/2016

www.element14.com/RaspberryPi

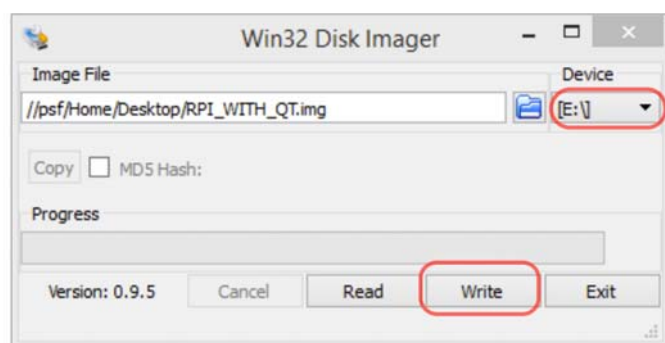
การทดลองที่ 1 ติดตั้งระบบปฏิบัติการ Raspbian OS

- ระบบปฏิบัติการที่เป็น Official Support จาก Raspberry Pi ชื่อว่า Raspbian OS สามารถ Download ได้ที่

<https://www.raspberrypi.org/downloads/>

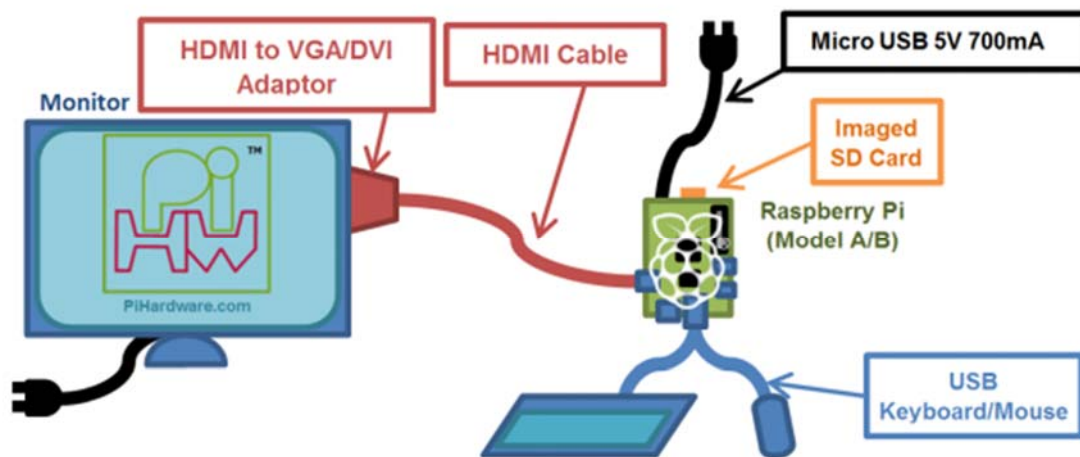
- ติดตั้งโปรแกรม Win32 Disk Imager

1. เลือก Image ไฟล์
2. เลือก Device ที่ต้องการจะลง OS
3. กด Write



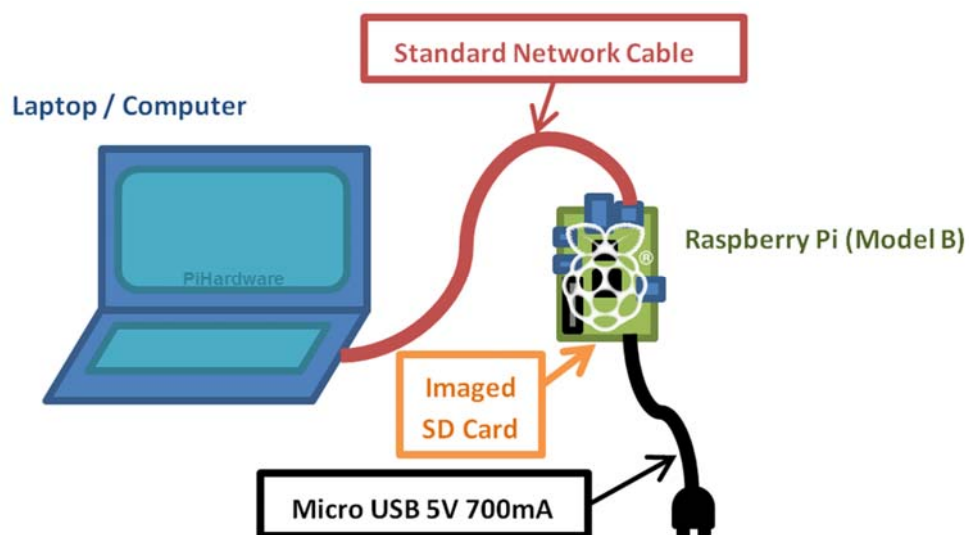
Raspberry Pi Connect

- connect via a DVI connection, commonly available on newer monitors and digital TVs.



Raspberry Pi Connect

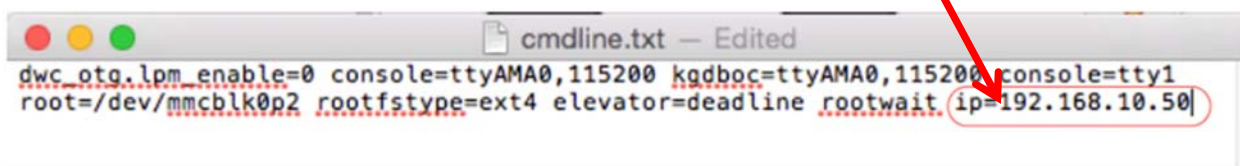
- Raspberry Pi Remote Connections



Setting the Raspberry Pi's IP address

- **Quick Setup / Setting up when you don't have a monitor**

- Ensure the Raspberry Pi is powered off, and remove the SD-Card.
- Insert the SD-Card into a card reader and plug it into your laptop.
- Make a copy of cmdline.txt and rename it cmdline.normal
- Edit cmdline.txt and add the IP address at the end (be sure you don't add any extra lines). **10.30.4.1XX** **XX = เบอร์ฝากล่อง**

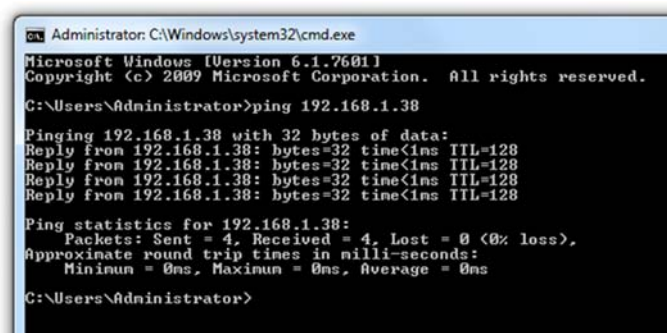


```
dwc_otg.lpm_enable=0 console=ttyAMA0,115200 kqdboc=ttyAMA0,115200 console=tty1
root=/dev/mmcblk0p2 rootfstype=ext4 elevator=deadline rootwait ip=192.168.10.50
```

ข้อควรระวัง บน **Windows** ไม่ควรใช้ **Notepad** ในการแก้ไข เพราะมีปัญหาเรื่องอักขระพิเศษและการเว้นบรรทัด ควรใช้ **Editor** ตัวอื่นๆ เช่น **Notepad++**

การทดลองที่ 2 เริ่มต้นใช้งาน Raspberry Pi

- นำ SD Card ที่ติดตั้ง OS เสร็จแล้ว และแก้ไข IP Address เรียบร้อยแล้ว ไปติดตั้งที่ Rasp Pi
- เสียบสาย LAN เข้าที่ Rasp Pi
- เสียบ Adapter เพื่อจ่ายกำลังงานไฟฟ้า ให้กับ Rasp Pi
- ทดลองใช้คำสั่ง ping ที่เครื่อง PC ไปยัง IP Address ที่กำหนดไว้ตอนต้นว่า สามารถติดต่อกับ Rasp Pi ได้หรือไม่



```
Administrator: C:\Windows\system32\cmd.exe
Microsoft Windows [Version 6.1.7601]
Copyright (c) 2009 Microsoft Corporation. All rights reserved.

C:\Users\Administrator>ping 192.168.1.38

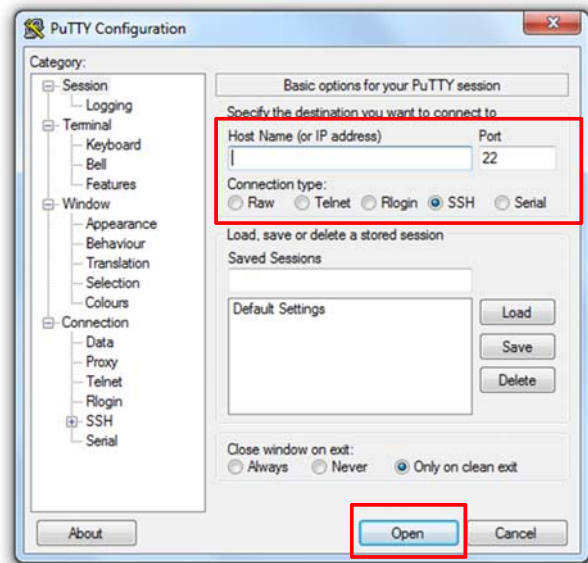
Pinging 192.168.1.38 with 32 bytes of data:
Reply from 192.168.1.38: bytes=32 time<1ms TTL=128
Reply from 192.168.1.38: bytes=32 time<1ms TTL=128
Reply from 192.168.1.38: bytes=32 time<1ms TTL=128
Reply from 192.168.1.38: bytes=32 time<1ms TTL=128

Ping statistics for 192.168.1.38:
    Packets: Sent = 4, Received = 4, Lost = 0 (0% loss),
    Approximate round trip times in milli-seconds:
        Minimum = 0ms, Maximum = 0ms, Average = 0ms

C:\Users\Administrator>
```

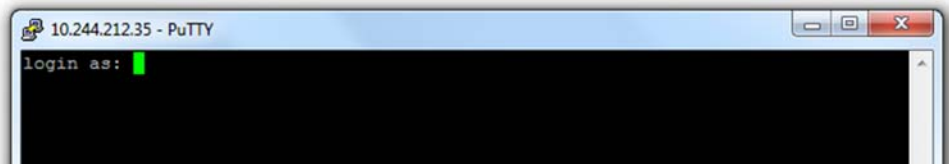
การทดลองที่ 2 เริ่มต้นใช้งาน Raspberry Pi

- ทำการติดตั้งโปรแกรม Putty เพื่อทำการเชื่อมต่อกับ Rasp Pi ผ่าน Secure Shell V2 (SSH)
- ระบุ IP Address ของ Rasp Pi
- เลือก SSH
- กดปุ่ม Open

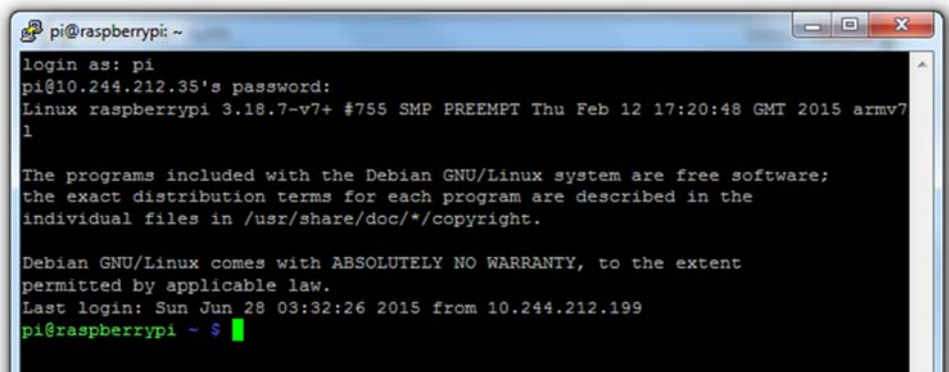


การทดลองที่ 2 เริ่มต้นใช้งาน Raspberry Pi

- จะปรากฏหน้าจอ Console ของ Rasp Pi
- ใส่ username : pi และ Password คือ raspberry



- เมื่อ Login เสร็จ จะปรากฏหน้าจอดังรูป



Basic Linux command

| คำสั่ง | หน้าที่ | รายละเอียด |
|--------|------------------------------|--|
| ls | List file | แสดงรายชื่อไฟล์และไดเรกทอรี |
| cp | copy file | สำเนาไฟล์ |
| mv | Move file | เหมือน Ctrl + X แล้ว Ctrl+V |
| rm | Delete files | ลบไฟล์ |
| cd | Change directory | ย้ายไปไดเรกทอรีที่ต้องการ |
| pwd | Print current directory name | แสดงชื่อไดเรกทอรีปัจจุบัน |
| mkdir | Create directory | สร้างไดเรกทอรี |
| rmdir | Delete directory | ลบไดเรกทอรี |
| cat | view file | ดูเนื้อหาของ text file |
| scp | SSH transfer protocol | ทรานเฟอร์ข้อมูล ผ่าน SSH |
| tar | read/write type archives | จัดเก็บไฟล์แบบ compress หรือแตกไฟล์ออกมา |
| sudo | Super user do | super user ทำ |
| chmod | Change file protections | เปลี่ยนระดับ permission ของไฟล์ |
| vi | vi | editor ชื่อ VI |
| nano | nano | editor ชื่อ nano |

การทดลองที่ 2 เริ่มต้นใช้งาน Raspberry Pi

- ทดลองใช้คำสั่ง **basic command** ของ Linux เช่น
 - ls ในการแสดง รายชื่อไฟล์
 - cd ในการเปลี่ยน **directory** เช่น `cd /` , `cd ..`
 - `df -h` ในการดูขนาดของ **file system**
- ทำการ **expand file system** เพื่อขยายพื้นที่ให้เต็มความจุของ **disk** โดยใช้คำสั่ง **sudo raspi-config** จากนั้นเลือกหัวข้อ **Expand FileSystem** จากนั้นเลื่อนไปที่ **<Finish>** แล้ว **Rasp Pi** จะทำการ **Reboot** ใหม่

การทดลองที่ 2 เริ่มต้นใช้งาน Raspberry Pi

- ทำการ Config Static IP Address ของ Raspi บน file system
- ใช้คำสั่ง

```
sudo nano /etc/dhcpd.conf
```

- พิมพ์ข้อมูลต่อไปนี้ลงไป ต่อท้ายบรรทัดล่างสุด

```
interface eth0
```

```
static ip_address=10.30.4.1XX/24
```

```
static routers=10.30.4.1
```

```
static domain_name_servers=8.8.8.8
```

- ออกจากโปรแกรม nano โดยการกด **Ctrl+x** และ **save file** โดยการกด **yes**

การทดลองที่ 2 เริ่มต้นใช้งาน Raspberry Pi

- จากนั้น ลบค่า IP Address ใน cmdline.txt ออก โดยใช้คำสั่ง

```
sudo nano /boot/cmdline.txt
```

- ทำการ Reboot และ ทดลองเชื่อมต่อ Rasp pi ด้วย IP Address ใหม่ ที่กำหนด

```
sudo shutdown -r now
```



Python เป็นภาษาระดับสูงภาษาหนึ่ง ที่มีความสามารถสูงถูกสร้างขึ้นในปี 1989 โดย **Guido van Rossum** ซึ่งถูกพัฒนาขึ้นมาโดยไม่ยึดติดกับแพลตฟอร์ม

เป็นภาษาที่ **Raspberry Pi** แนะนำให้ใช้ สังเกตได้ว่ามีไลบรารีในการเชื่อมต่อฮาร์ดแวร์ออกมาเป็นจำนวนมาก และตัวอย่างโปรแกรมของ **Raspberry Pi** ก็มักจะเป็นภาษา **Python**



สรุป ภาษา **python** แบบรวบรัด

- การแสดงค่า ใช้คำสั่ง **print** เช่น **print "Hello"**
- การประกาศตัวแปร ไม่ต้องระบุประเภทตัวแปร เช่น **varint = 10**
- คำสั่งทางคณิตศาสตร์ เช่น **+ - * /**
- คำสั่งในการเปรียบเทียบ เช่น **== , >= , <= , > , <**
- คำสั่งการตัดสินใจ **if ..else** เช่น

```
if x > 10:
    print "x is large"
else:
    print "x is small"
```
- คำสั่งวน **loop** เช่น

```
x = 0
while x < 10
    print "Hello"
    x = x+1
```

ขั้นตอนการเขียนโปรแกรม python

- เปิดไฟล์เพื่อเขียนโปรแกรม ใช้คำสั่ง `nano` เช่น

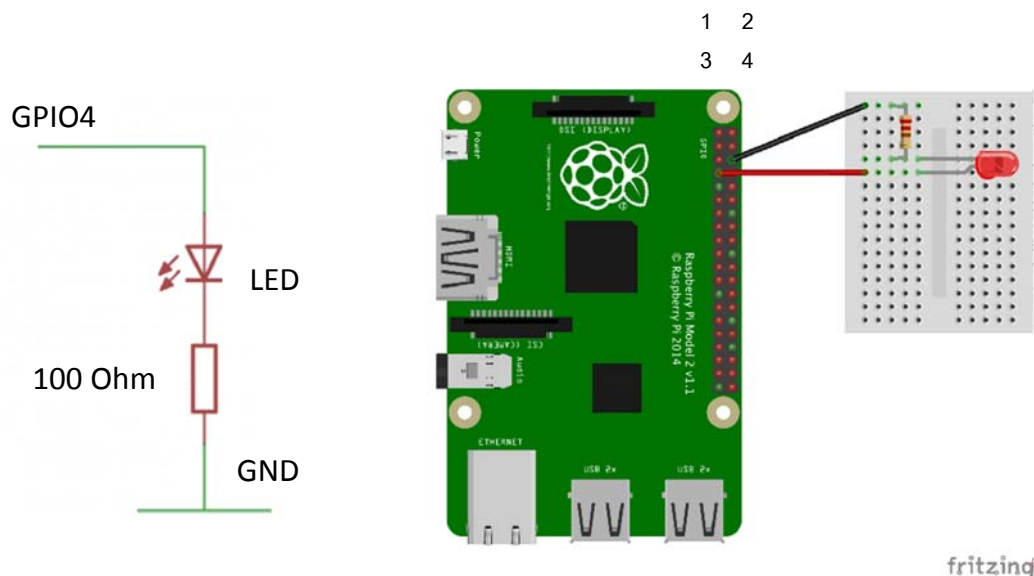
`nano helloworld.py`

- Run ไฟล์โปรแกรมที่เขียน ด้วย `python interpreter` โดยใช้คำสั่ง `python` เช่น

`python helloworld.py` หรือ
`sudo python helloworld.py`

การทดลองที่ 3 GPIO Blink

- ต่อขา `GPIO4` เข้ากับ `LED` และ ตัวต้านทาน `100` โอห์ม ดังรูป



การทดลองที่ 3 GPIO Blink

- พิมพ์คำสั่ง nano led.py
- เขียนโปรแกรม python ดังนี้

```
import RPi.GPIO as GPIO
import time

GPIO.setmode (GPIO.BCM)
LIGHT = 4

GPIO.setup(LIGHT,GPIO.OUT)

while True:
    GPIO.output(LIGHT,True)
    time.sleep(0.5)
    GPIO.output(LIGHT,False)
    time.sleep(0.5)
```

- Run โปรแกรมโดยใช้คำสั่ง sudo python led.py

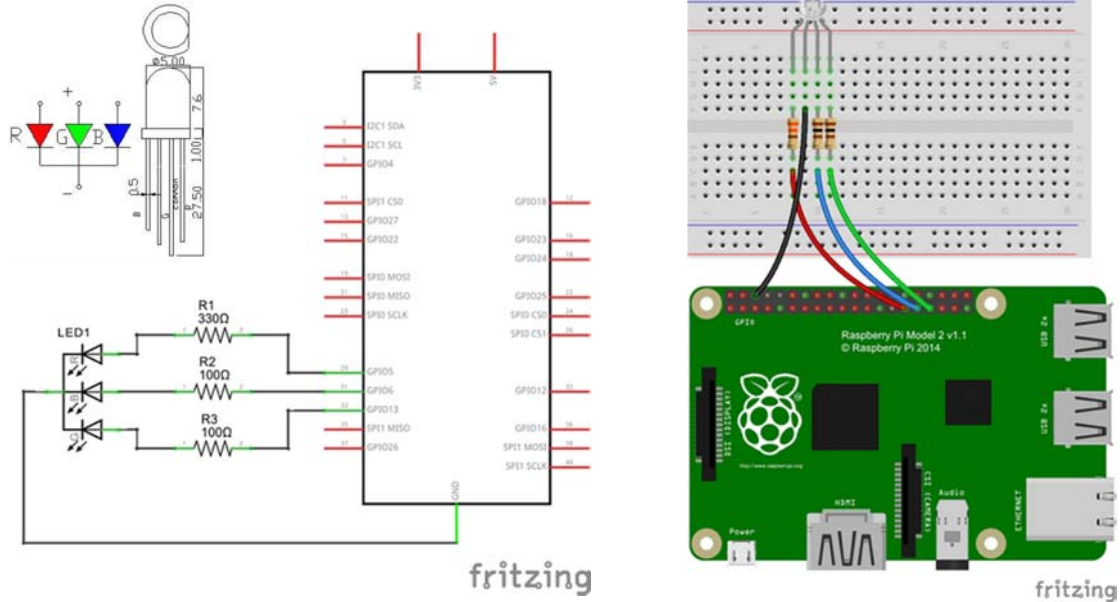
การทดลองที่ 3 GPIO Blink

อธิบายโปรแกรม

| | |
|----------------------------|---|
| import RPi.GPIO as GPIO | # เรียก Library สำหรับควบคุม GPIO Pin |
| import time | # เรียก Library สำหรับสร้าง time delay |
| GPIO.setmode (GPIO.BCM) | # Set the pin designation type to GPIO.BCM to use BCM numbering convention (ใช้การกำหนดเลข Pin ตาม chip ของ BCM) |
| LIGHT = 4 | # กำหนด GPIO4 เท่ากับตัวแปร Light |
| GPIO.setup(LIGHT,GPIO.OUT) | # กำหนด GPIO4 เป็นขา Output |
| while True: | |
| GPIO.output(LIGHT,True) | # กำหนด GPIO4 มีค่า High |
| time.sleep(0.5) | # delay 0.5 วินาที |
| GPIO.output(LIGHT,False) | # กำหนด GPIO4 มีค่า Low |
| time.sleep(0.5) | # delay 0.5 วินาที |

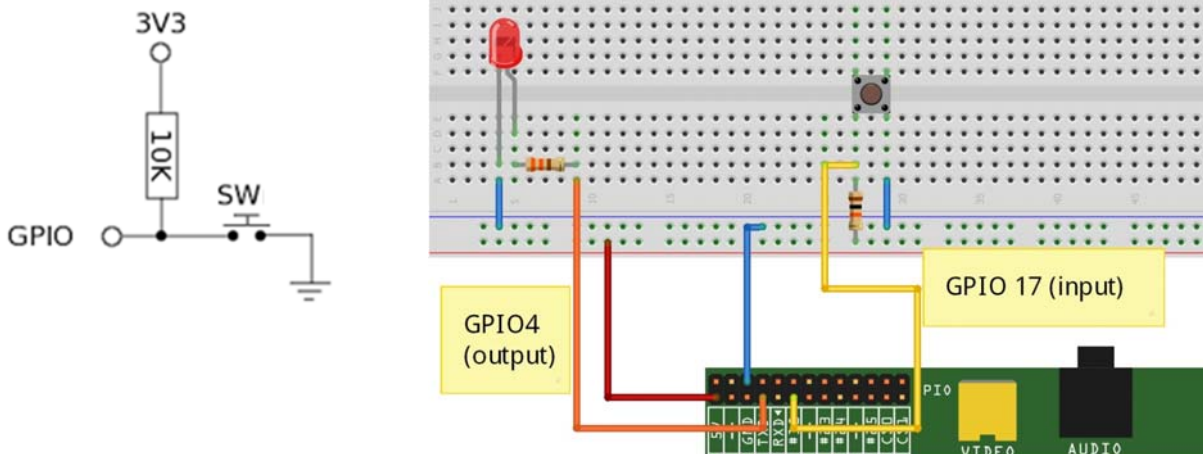
แบบฝึกหัด

จงเขียนโปรแกรมแสดงสี 8 สี โดยเว้นช่วงสีละ 1 วินาที
กำหนดสีเอง ตามใจชอบ



การทดลองที่ 4 GPIO Input

- ต่อขา **GPIO17** เข้ากับ **Switch** และ ตัวต้านทาน **10** กิโลโอห์ม ดังรูป



การทดลองที่ 4 GPIO Input

การกำหนดค่าให้ GPIO17 เป็น Input ใช้คำสั่ง

```
GPIO.setup(17,GPIO.IN)
```

```
# กำหนด GPIO17 เป็นขา Input
```

และการอ่านค่าจาก GPIO17 ใช้คำสั่ง

```
val = GPIO.input(17)
```

```
# ค่าที่อ่านได้ มาเก็บในตัวแปร val โดย  
จะได้ค่าเป็น 0 หรือ 1
```

แบบฝึกหัด

เมื่อกดปุ่ม ให้ LED ติด และเมื่อปล่อยให้ LED ดับ

การทดลองที่ 5 ติดตั้ง MQTT Broker

ในที่นี้จะใช้ MQTT Broker ของ Mosquitto



Mosquitto

An Open Source MQTT v3.1/v3.1.1 Broker

ในการติดตั้ง MQTT Broker จะติดตั้ง package 3 ตัวดังนี้

- **mosquitto** is the MQTT broker (i.e. server)
- **mosquitto-clients** are the command-line clients
- **python-mosquitto** are the Python Library

Repository

- โดยปกติ เวลาเราติดตั้งโปรแกรมบน **Windows** คือเราจะต้องโหลดโปรแกรมมาติดตั้งเอง จากเว็บไหนก็ได้ ซึ่งบางทีอาจได้ของแถมมาด้วย แต่การติดตั้งแอปพลิเคชันบน **Ubuntu** หรือ **OS** ตระกูล **Linux** จะต่างกัน โดย **Ubuntu** จะใช้การติดตั้งซึ่งดึงไฟล์แอปพลิเคชันจากเว็บไซต์โดยตรง ซึ่งเราเรียก เว็บที่เก็บโปรแกรมพวกนั้นว่า **repository** ซึ่งเวลามีนักพัฒนาแอปพลิเคชันส่งขึ้นไปบนเว็บเหล่านี้จะมีการตรวจสอบก่อนที่จะปล่อยให้ผู้ใช้ทั่วไปติดตั้ง ซึ่งโดยปกติแอปพลิเคชันที่ถูกส่งไปบน **repository** มักจะเป็นโปรแกรมที่สมบูรณ์ ไม่ใช่เวอร์ชัน **Alpha, Beta** และเป็นโปรแกรมที่ถูกรวมเข้าไปใน **default repository**
- ที่มา <http://www.ubuntuthailand.com/>

การทดลองที่ 5 ติดตั้ง MQTT Broker

1. add key repository ของ mosquitto โดยใช้คำสั่ง

```
wget http://repo.mosquitto.org/debian/mosquitto-repo.gpg.key  
sudo apt-key add mosquitto-repo.gpg.key
```

2. เข้าไฟล์เตอร์ **source.list.d** เพื่อเตรียมติดตั้ง **repository** ใหม่ โดยใช้คำสั่ง

```
cd /etc/apt/sources.list.d/
```

3. add repository ของ mosquitto โดยใช้คำสั่ง

```
sudo wget http://repo.mosquitto.org/debian/mosquitto-wheezy.list
```

การทดลองที่ 5 ติดตั้ง MQTT Broker

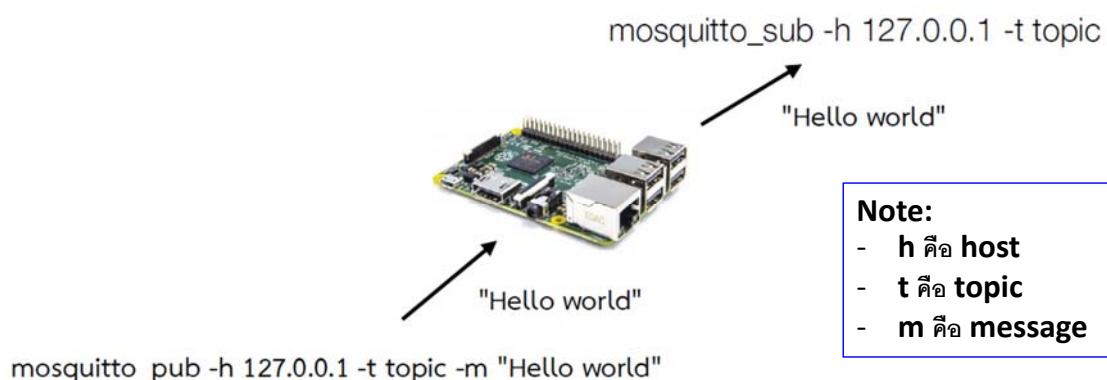
4. สั่ง update apt information โดยใช้คำสั่ง
`sudo apt-get update`

5. ติดตั้ง package ทั้งสาม โดยใช้คำสั่ง
`sudo apt-get install mosquitto mosquitto-clients python-mosquitto`

6. ติดตั้ง Library สำหรับ paho.mqtt เพื่อเขียน Python เชื่อมต่อ MQTT โดยใช้คำสั่ง (ออกมา home directory ก่อนติดตั้ง)
`git clone https://github.com/eclipse/paho.mqtt.python.git`
`cd paho.mqtt.python`
`sudo python setup.py install`

การทดลองที่ 6 ทดสอบการทำงานของ MQTT Broker

- เปิด Terminal หนึ่งเพื่อทำการ Subscribe โดยใช้คำสั่ง
`mosquitto_sub -h 127.0.0.1 -t topic`
- และเปิดอีก Terminal หนึ่ง เพื่อทำการ Publish
`mosquitto_pub -h 127.0.0.1 -t topic -m "Hello world"`
- เมื่อทำการ Publish แล้ว ให้สังเกตผลลัพธ์ที่หน้าจอ Subscribe



การเชื่อมต่อ Wi-Fi ของ Raspberry Pi

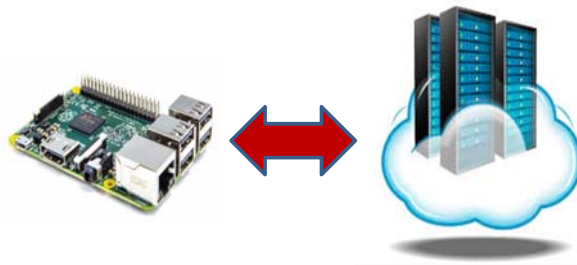
- ทำการ Scan หา SSID โดยใช้คำสั่ง `sudo iwlist wlan0 scan`
- ทำการ Config file system โดยใช้คำสั่ง
`sudo nano /etc/wpa_supplicant/wpa_supplicant.conf`
- พิมพ์ข้อมูลต่อไปนี้ลงไป

```
network={  
    ssid="The_SSID_from_earlier"  
    psk="Your_wifi_password"  
}
```

- ออกจากโปรแกรม nano โดยการกด `Ctrl+x` และ save file โดยการกด `yes`
- หากต้องการดู IP Address ใช้คำสั่ง `ifconfig`

แบบฝึกหัด

ให้ Raspberry Pi ทำการ Subscribe และ publish ไปที่ Broker คณะ



`neutron.it.kmitl.ac.th, 1883`
หรือ
`161.246.38.194, 1883`

ตัวอย่าง MQTT Publish โดยภาษา python

- พิมพ์คำสั่ง nano pub.py
- เขียนโปรแกรม python ดังนี้

```
import paho.mqtt.client as mqtt
import time

mqttc = mqtt.Client()
mqttc.connect("127.0.0.1", 1883)

while True:
    mqttc.publish("test/pub", "Hello")
    time.sleep(2)
```

- Run โปรแกรมโดยใช้คำสั่ง sudo python pub.py

Note: อาจจะใช้ mqttc.connect("neutron.it.kmitl.ac.th", 1883) สำหรับ publish ลง Broker คณะ หรือ mqttc.connect("161.246.38.194", 1883)

ตัวอย่าง MQTT Subscribe โดยภาษา python

- พิมพ์คำสั่ง nano sub.py
- เขียนโปรแกรม python ดังนี้

```
import paho.mqtt.client as mqtt

def on_connect(client, userdata, rc):
    print("Connected with result code "+str(rc))
    client.subscribe("test/sub")

def on_message(client, userdata, msg):
    print(msg.topic+" "+str(msg.payload))

client = mqtt.Client()
client.on_connect = on_connect
client.on_message = on_message

client.connect("127.0.0.1", 1883)
client.loop_forever()
```

- Run โปรแกรมโดยใช้คำสั่ง sudo python sub.py

แบบฝึกหัด

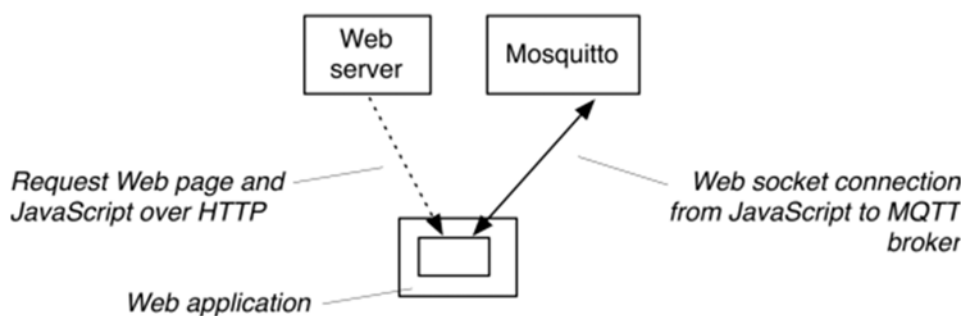
แบบฝึกหัดที่ 1.1 Raspberry Pi Publish ไปที่ Broker คณะ

- อ่านค่าจาก ปุ่มกด
- ถ้ากดปุ่ม ให้ Publish ไป Broker คณะ ว่า ON

แบบฝึกหัดที่ 1.2 Raspberry Pi ทำการ Subscribe จาก Broker คณะ

- รอรับค่าจาก Broker คณะ
- ถ้ารับได้คำว่า ON ให้ LED ติด
- ถ้ารับได้คำว่า OFF ให้ LED ดับ

MQTT broker gets Websockets support



มีองค์ประกอบคือ

- Web Server ทำหน้าที่เก็บไฟล์ html ที่มีได้ javascript
- Web Browser หรือ Web application ทำหน้าที่ เรียกไฟล์ html จาก Web Server มาแสดงผล
- MQTT Broker ที่เปิด Web Socket เพื่อให้ Javascript ไปดึงข้อมูล มาแสดงผล

MQTT broker gets Websockets support

ติดตั้ง **Websocket** บน **Raspberry Pi**

Download `wget http://www.it.kmitl.ac.th/~panwit/mosquitto-ws.zip`

ทำการ **unzip** ไฟล์

`unzip mosquitto-ws.zip`

เข้าไปยัง **folder** ที่ **unzip** ไฟล์

`cd mosquitto-1_4-ws`

ทำการติดตั้ง

`chmod +x install`

`sudo service mosquitto stop`

`sudo ./install`

`sudo service mosquitto start`

การทดลองที่ 7 Real Time graph

Simple example of plotting live numbered data from a subscribed mqtt/websockets topic and plotting it using highcharts. <http://www.highcharts.com/>

สิ่งที่ต้องมี คือ

- **Web Server** หรือ **Web hosting**
- ไฟล์ **html** ที่เขียนโค้ด **Javascript**

ไฟล์ที่เตรียมไว้ให้ คือ

livemqttchart.html

จะ **plot** กราฟ เมื่อมีการ **Publish** ค่า

livemqttchart1.html

จะ **plot** กราฟ แบบ **real time**

mqttws31.js

ไฟล์ตัวอย่างที่เห็นนี้ คือ ทำหน้าที่ **Subscribe** ตาม **Topic** ที่กำหนด และ รับค่ามาแสดงผล

การทดลองที่ 7 Real Time graph

1. แก้ไขไฟล์ `livemqttchart.html` ดังนี้

```
var MQTTbroker = 'IP ของ Raspi'; // Raspi broker
var MQTTport = 8888; // port ของ Websocket ที่เปิดไว้
var MQTTsubTopic = 'temp'; //แก้ไขชื่อ topic ได้ตามใจชอบ
```

2. ทำการ Upload ไฟล์ทั้ง 2 ไปยัง web hosting
3. ทดสอบการแสดงผล โดยการ publish ค่าข้อมูล ไปยัง topic ที่กำหนด
 - การ Publish ค่า จะ Publish โดยการเปิดอีก Terminal หนึ่ง เพื่อทำการ Publish

```
mosquitto_pub -h 10.X.X.X -t temp -m "Hello world"
```

Note:

Raspberry เป็น Broker ที่มีค่า Default ของ Websocket คือพอร์ต 8888

สามารถแก้ไขได้ โดยไปแก้ที่ไฟล์ `mosquitto.conf` โดยใช้คำสั่ง `sudo nano /etc/mosquitto/mosquitto.conf` แล้วหาบรรทัด

```
# listener port-number [ip address/host name]
listener 8888
```

การทดลองที่ 8 Control via Websocket

ไฟล์ที่เตรียมไว้ให้ คือ

control.html

ไฟล์ตัวอย่างที่เห็น คือ ทำหน้าที่ Publish ไปยัง Topic ที่กำหนด

เมื่อกดปุ่ม ON จะ publish ค่า on ไปยัง Raspi Broker

เมื่อกดปุ่ม OFF จะ publish ค่า off ไปยัง Raspi Broker



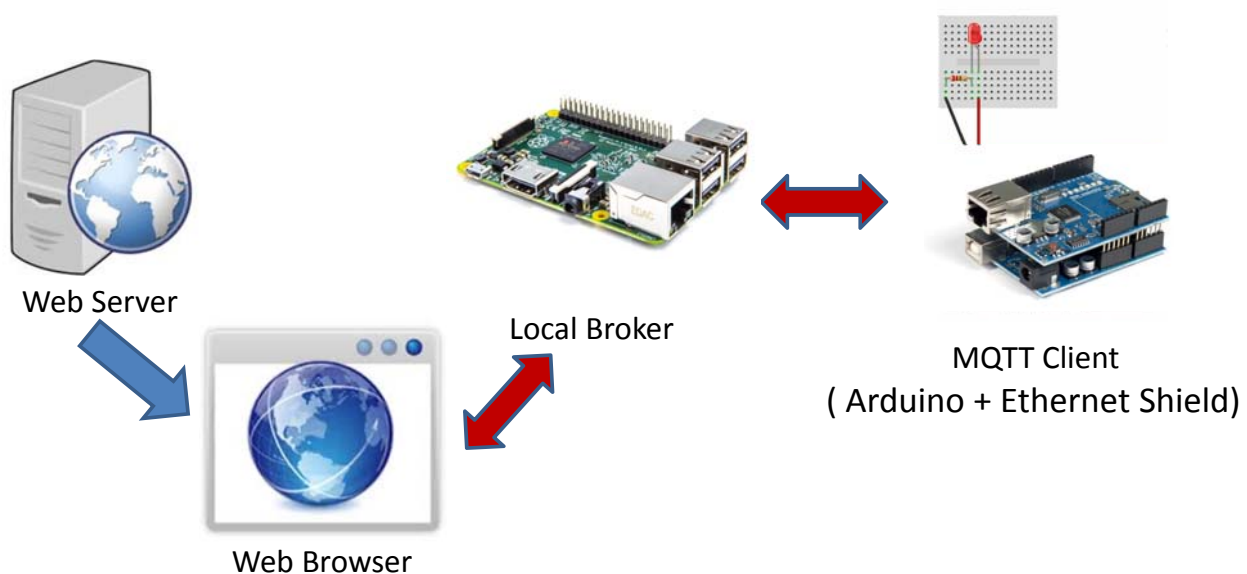
การทดลองที่ 8 Control via Websocket

1. แก้ไขไฟล์ control.html ดังนี้

```
var MQTTbroker = ' IP ของ Raspi ';           // broker ของคณะ  
var MQTTport = 8888;                          // port ของ Websocket ที่เปิดไว้  
var MQTTsubTopic = 'temp';                    //แก้ไขชื่อ topic ได้ตามใจชอบ
```

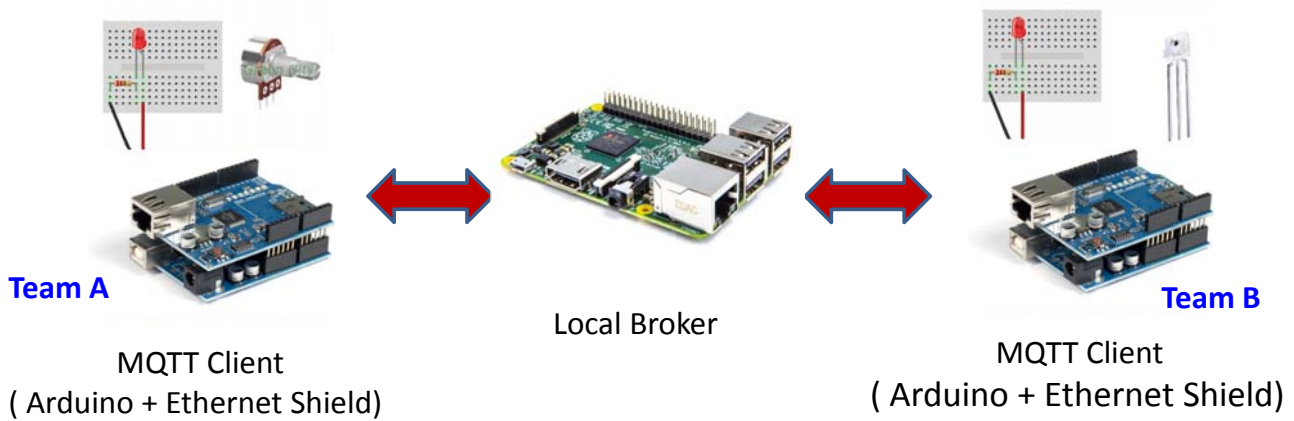
2. ทำการ Upload ไฟล์ ไปยัง web hosting
3. ทดสอบการแสดงผล โดยการ ใช้ Raspi Broker ทำการ Subscribe topic ที่กำหนด เมื่กดปุ่มต่างๆ จะปรากฏค่า on, off และค่าตัวเลข ที่ Broker

แบบฝึกหัด



ณ แบบฝึกหัดนี้ ทุกท่านจะมีโครงสร้างระบบเป็นดังรูป
จงเขียนโปรแกรมให้ สามารถสั่ง ปิด-เปิด LED และหรีไฟ LED จาก website ได้
Note แก้ website ที่ไฟล์ control.html ด้วยนะครับ

แบบฝึกหัด : หลอด LED & R ปรับค่าได้

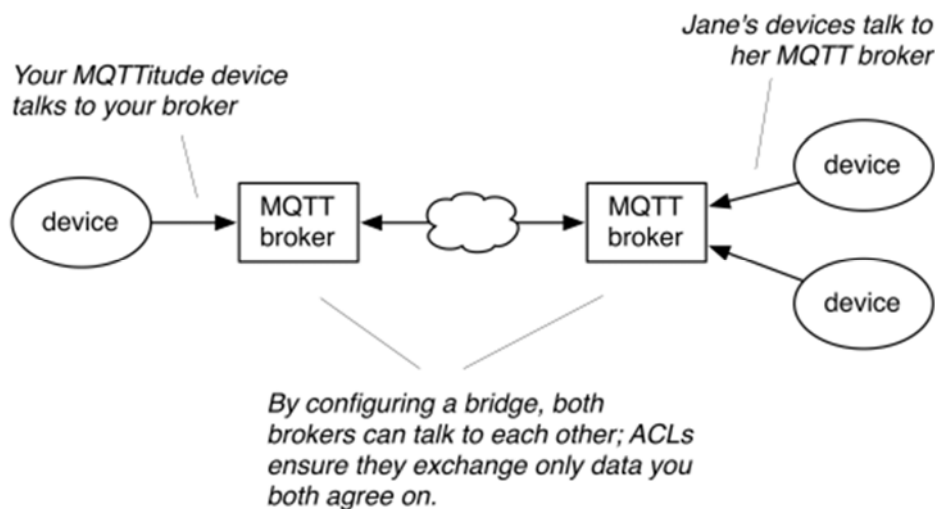


วัตถุประสงค์ : ต้องการให้ Arduino ทั้งสองคุยกันผ่าน Internet

- ให้จับคู่ ทำด้วยกัน

1. ปรับตัวต้านทาน ที่ฝั่ง Team A แล้วให้ไป หรือไฟ ที่ฝั่ง Team B
2. ให้ฝั่ง Team B หนึ่งใช้ sensor แสง วัดแสง แล้วส่งไปยัง Team A โดยที่
 - เมื่อแสงน้อย ให้หลอดไฟ LED ติด
 - เมื่อแสงมาก ให้หลอดไฟ LED ดับ

Bridge Broker



Configuring Bridges

- connection *name*

This variable marks the start of a new bridge connection. It is also used to give the bridge a name which is used as the client id on the remote broker.
- address *address[:port] [address[:port]]*, addresses *address[:port] [address[:port]]*
 - Specify the address and optionally the port of **the bridge to connect to**. This must be given for each bridge connection. If the port is not specified, the default of 1883 is used. Multiple host addresses can be specified on the address config.

Configuring Bridges

- topic *pattern [[[out | in | both] qos-level] local-prefix remote-prefix]*
 - Define a topic pattern to be shared between the two brokers. Any topics matching the pattern (which may include wildcards) are shared. The second parameter defines the direction that the messages will be shared in, so it is possible to **import messages from a remote broker using *in*, export messages to a remote broker using *out* or share messages in both directions**. **If this parameter is not defined, the default of *out*** is used. The QoS level defines the publish/subscribe **QoS level** used for this topic and **defaults to 0**.
 - The *local-prefix* and *remote-prefix* options allow topics to be remapped when publishing to and receiving from remote brokers. This allows a topic tree from the local broker to be inserted into the topic tree of the remote broker at an appropriate place.
 - For incoming topics, the bridge will prepend the pattern with the remote prefix and subscribe to the resulting topic on the remote broker. When a matching incoming message is received, the remote prefix will be removed from the topic and then the local prefix added.
 - For outgoing topics, the bridge will prepend the pattern with the local prefix and subscribe to the resulting topic on the local broker. When an outgoing message is processed, the local prefix will be removed from the topic then the remote prefix added.

การทดลองที่ 9 Bridge Broker Configuration

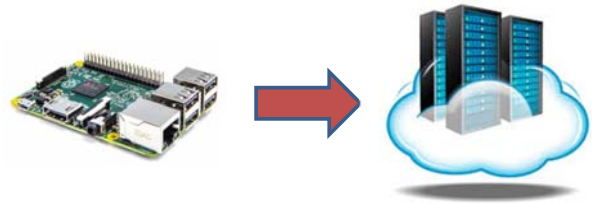
เป็นการทดลองเชื่อม Rasp pi เข้ากับ Broker ของคณะ แบบ Single Direction

- เปิดไฟล์ mosquitto.conf โดยใช้คำสั่ง

```
sudo nano /etc/mosquitto/mosquitto.conf
```

- แก้ไขไฟล์ดังนี้

```
connection bridge_test  
address 161.246.38.194:1883  
topic local
```



- ทำการ Restart โดยใช้คำสั่ง

```
sudo /etc/init.d/mosquitto stop  
sudo /etc/init.d/mosquitto start
```

Note:

ชื่อ Connection ต้องไม่ซ้ำกัน

Address คือ address ของปลายทางที่ไปเชื่อมต่อ

- ทดสอบโดยการ

- Subscribe ที่ Broker คณะ ด้วย Topic local
- Publish ไปที่ Raspberry Pi Broker ด้วย Topic local

การทดลองที่ 9 Bridge Broker Configuration

เป็นการทดลองเชื่อม Rasp pi เข้ากับ Broker ของคณะ แบบ Dual Direction

- เปิดไฟล์ mosquitto.conf โดยใช้คำสั่ง

```
sudo nano /etc/mosquitto/mosquitto.conf
```

- แก้ไขไฟล์ดังนี้

```
connection bridge_test  
address 161.246.38.194:1883  
topic # both 2 local/topic/ remote/topic/
```



- ทำการ Restart โดยใช้คำสั่ง

```
sudo /etc/init.d/mosquitto stop  
sudo /etc/init.d/mosquitto start
```

map an entire topic tree

- ทดสอบโดยการ

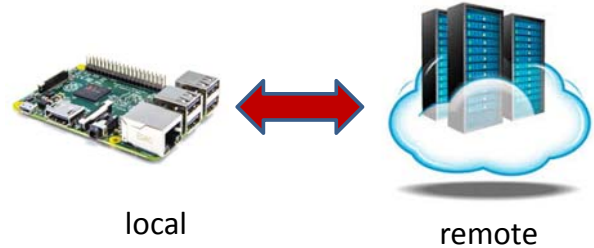
- Subscribe ที่ Broker คณะ ด้วย Topic remote/topic
- Publish ที่ Raspberry Pi ด้วย Topic local/topic
- Subscribe ที่ Raspberry Pi ด้วย Topic local/topic
- Publish ที่ Broker คณะ ด้วย Topic remote/topic

การทดลองที่ 9 Bridge Broker Configuration

เป็นการทดลองเชื่อม Rasp pi เข้ากับ Broker ของคณะ แบบ Dual Direction

- เปิดไฟล์ `mosquitto.conf` โดยใช้คำสั่ง
`sudo nano /etc/mosquitto/mosquitto.conf`

- แก้ไขไฟล์ดังนี้
`connection bridge_test`
`address 161.246.38.29:1883`
`topic # both 2 local/topic/ remote/topic/`



- ทำการ Restart โดยใช้คำสั่ง
`sudo /etc/init.d/mosquitto stop`
`sudo /etc/init.d/mosquitto start`

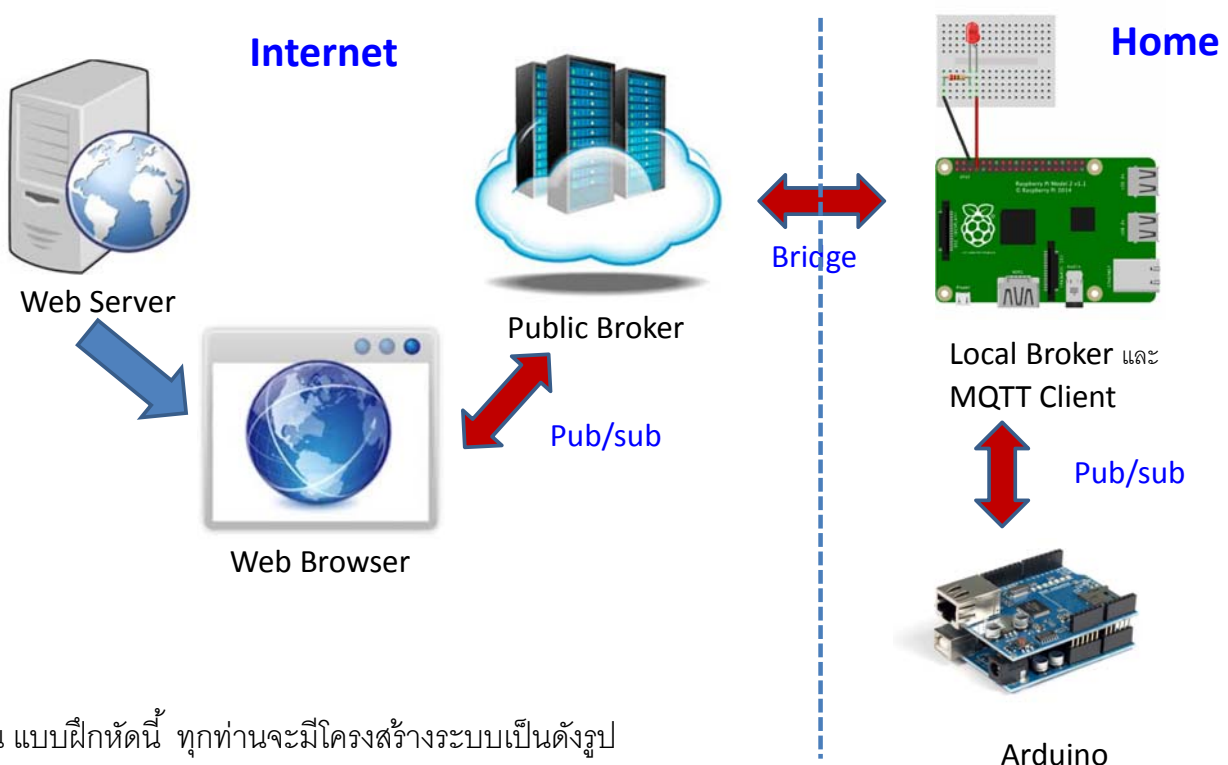
map an entire topic tree

- ทดสอบโดยการ
 - Subscribe ที่ Broker คณะ ด้วย Topic `remote/topic/test`



- Publish ที่ Raspberry Pi ด้วย Topic `local/topic/test` ด้วยคำสั่ง
`mosquitto_pub -h 127.0.0.1 -t local/topic/test -m "hello"`

แบบฝึกหัด



ณ แบบฝึกหัดนี้ ทุกคนจะมีโครงสร้างระบบเป็นดังรูป

แบบฝึกหัด

ณ แบบฝึกหัดนี้ ทุกท่านจะมีโครงสร้างระบบเป็นดังรูป

- จงเขียนโปรแกรมให้ **Arduino** คู่กับ **Raspberry Pi** โดยที่กดปุ่มที่ **Raspberry Pi** แล้วให้ **LED** ที่ **Arduino** ติด เมื่อปล่อยปุ่มกด ที่ **Raspberry Pi** ให้ **LED** ที่ **Arduino** ดับ
- จงเขียนโปรแกรมให้ **Arduino** ทำการ **Publish** ค่า **Analog** ที่อ่านได้ ไปแสดงผลออกกราฟ **real time graph** ที่ **Website** ([ทดสอบการ Bridge](#))
- จงเขียนโปรแกรมให้ **Website** มาควบคุมการปิด เปิด หลี่ไฟ ที่ **Arduino** ได้ ([ทดสอบการ Bridge](#))