

Projet First HE: CLEVERIOT

Mise en œuvre d'un système de communication multistandard dans l'internet des objets

> E. Vets¹, S. Eggermont¹, J.-M. Levêque², F. Triquet¹ (1: CERISIC, 2: BUROTECH)

1. Contexte

On estime que d'ici 2020 la taille du marché global de l'**loT** atteindra les **500** millards de dollars. Malgré cela, les petites et moyennes entreprises peinent à s'y consacrer pleinement. La raison tient en quelques mots: l'IoT est complexe, onéreux et fragmenté en de multiples standards incompatibles.

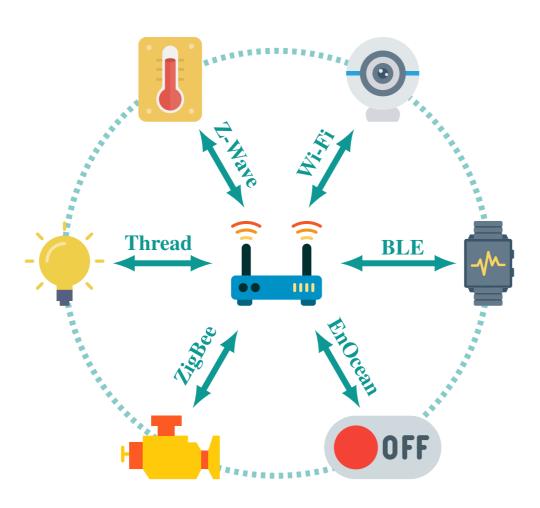


Figure 1 – Passerelle multistandard

2. Objectifs

Le projet **CLEVERIoT** vise à résoudre ce problème en mettant au point une plateforme de communication multiprotocolaire à la fois

- Bon marché
- Facile à mettre en place
- Générique
- Robuste

Comme le suggère la figure 2, le projet concentrera ses efforts sur deux protocoles en particulier:

- **ZigBee**¹: pour sa base d'utilisateurs et ses multiples applications.
- EnOcean²: pour sa capacité à faire usage de l'*Energy Harvesting*.

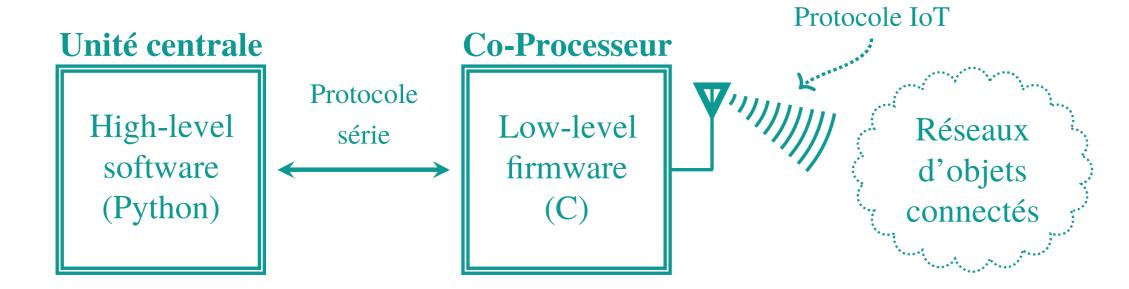


FIGURE 2 – La plateforme CLEVERIoT

3. Architecture

L'architecture de la plateforme (cf. figure 3) comporte:

- Une unité centrale, qui réunit le gros de la puissance calculatoire.
- Un co-processeur dédié pour chaque protocole, plus modeste dans ses ressources, mais spécialisé dans sa conception.



En outre, la plateforme comprend, du point de vue de son logiciel:

- Sur l'unité centrale
 - * un cœur logique qui aiguille l'information.
 - * un **pilote** pour commander chaque co-processeur.
- Sur chaque co-processeur
 - * un logiciel embarqué, qui gère le détail du protocole.
- 1: IEEE 802.15.4 + ZigBEE PRO + Zigbee Cluster Library
- 2: ISO/IEC 14543-3-10

4. Détail du projet

Le travail réalisé est le suivant:

- Dimensionnement de l'unité centrale (Banana Pi Pro)
- Prise en main du cœur logique: Home Assistant
- Pour ZigBee:
 - ★ Écriture du pilote en Python: Cinder
 - ★ Dimensionnement du co-processeur: EM357
 - ★ Prise en main du logiciel embarqué: EmberZNet PRO
- Pour EnOcean:
 - ★ Écriture du pilote en Python: **Abyss**
 - ★ Dimensionnement du co-processeur: TCM310
 - ★ Prise en main du logiciel embarqué propriétaire d'EnOcean

Le tout est organisé de la manière suivante:

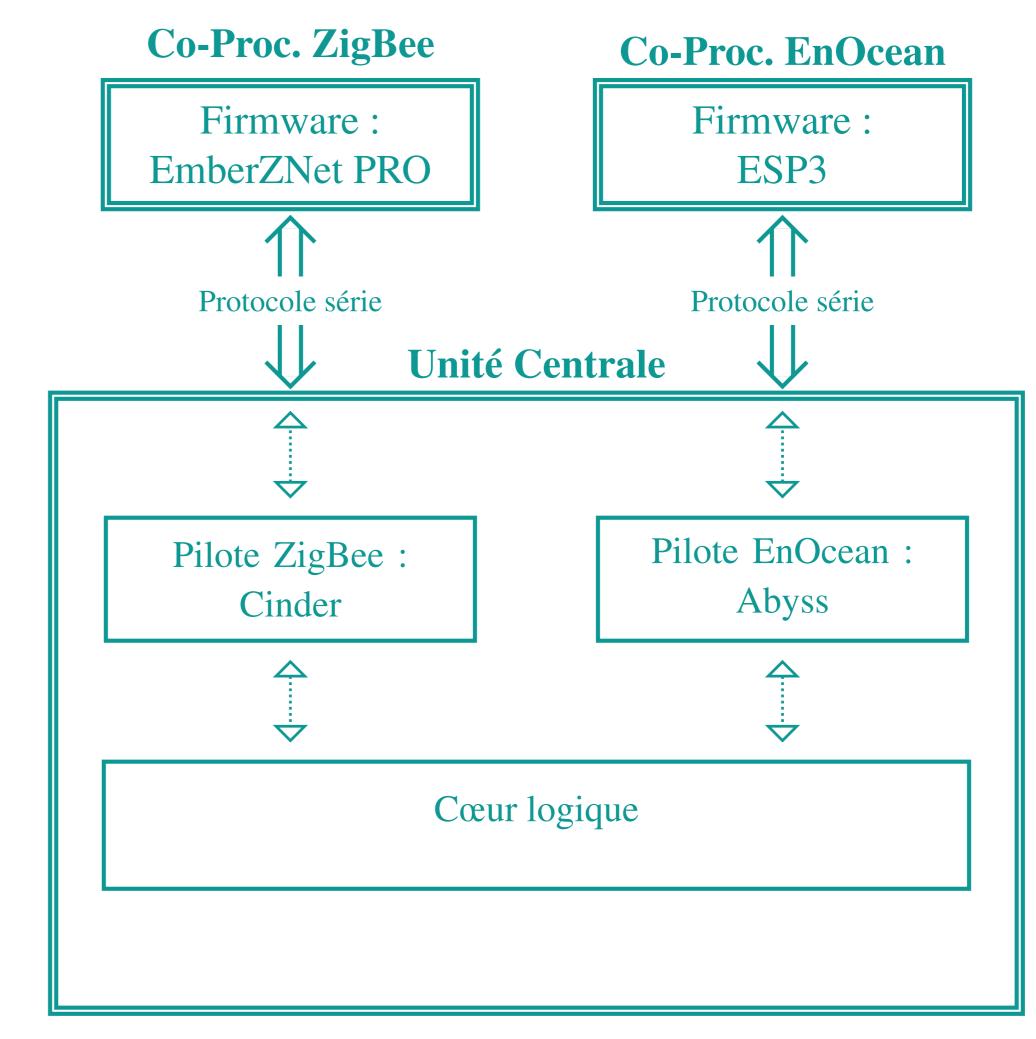


FIGURE 3 – Architecture de CLEVERIoT

5. Perspectives

- Consolider la plateforme actuelle
- Concevoir un démonstrateur pour tester sa robustesse et sa rapidité
- Rendre la plateforme compatible avec d'autres protocoles:

Protocole	Co-Processeur	Log. embarqué	Pilote
ANT+	NRF52832	SDK Nordic	À développer
Thread	NRF52840	OpenThread	wpantund
BLE	BL620	SDK LairdTech	À développer
KNX	KNX/IP	Propriétaire	XKNX
NFC	NRF52840	SDK Nordic	À développer
Z-Wave	SD3502	SDK Si-Labs	OpenZWave
Wi-Fi	AP6181	Propriétaire	ap6210 (Linux)
LoRa	iC880A	Propriétaire	TBD

Contact: emmanuel.vets@cerisic.be, stephanie.eggermont@cerisic.be, fabrice.triquet@helha.be







