BtsA (Botões Acessíveis)

Identificação

Nome: Daniel Santos de Sena

Disciplina/Turma: Fundamentos de Sistemas Embarcados - Turma 3

email acadêmico: djdanielsan@academico.ufs.br

Objetivo/Motivação

- Projetar um firmware que juntamente com hardware barato, possamos levar periféricos e tecnologia para pessoas com a movimentação reduzida
- Os dispositivos de acessibilidade atuais são caros e muitas vezes inacessível

 Objetivo principal é criar uma alternativa barata em relação aos produtos existentes, criando produtos acessíveis para comunidades que não possuam recursos financeiros suficientes para comprar os produtos existentes no mercado de tecnologia assistiva.

Fundamentação

Xbox Adaptive Controller

 Controles de Xbox produzidos pela própria Microsoft que podem receber periféricos personalizados.



Teclado Inteligente TiX

- Base com 11 botões, na qual é possível utilizar mouse e teclado utilizando combinações entre estes botões.





Botoeira Usb Cabine Fotográfica



Fundamentação Preços

Xbox Adaptive Controller



Xbox Adaptive Controller

Jogue do seu jeito.

R\$ 999*

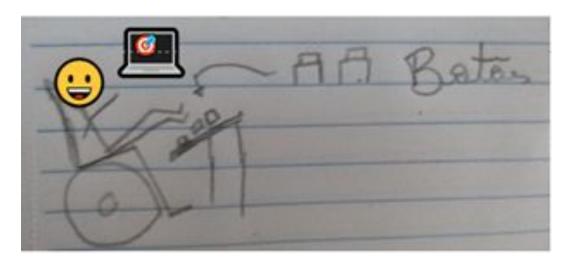
ENCONTRE UM VAREJISTA

Teclado Inteligente TiX



Funcionamento e Aplicação

 Poderá ser usado por pessoas que possuam mobilidade reduzida, possuindo o movimento voluntário das pernas ou dos braços/mãos, podendo ser personalizado com algum suporte para ser utilizado com movimentos voluntário da cabeça para direita ou esquerda.



Simular as Teclas

- LEFT
- RIGHT
- UP
- DOWN



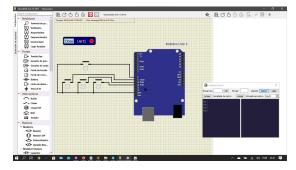
Materiais e Ferramentas utilizados

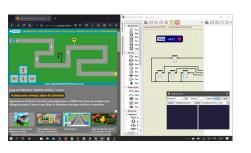
- Arduino IDE
 Usado para criar o código do firmware que será executado pelo Arduino
- SimulDE
 Utilizado para simular os hardwares, como o arduíno uno e os botões
- Python e as Bibliotecas
 - PySerial Com o pyserial é possível receber os códigos que são enviados por algum dispositivo através da Porta serial definida.
 - PyAutogui Biblioteca que executa comandos do mouse e teclado, sendo utilizada para executar as teclas de direção do teclado.
- Virtual Serial Port Driver Trial
 Utilizado para criar uma conexão virtual entre o simulIDE/Arduino e o Python através de portas seriais, permitindo o envio e recebimento de códigos do Simulador para o PySerial.
- Sublime Text 3 Editor de texto que foi utilizado para desenvolver o código python do projeto.

Arquitetura do Sistema (diagrama de blocos)

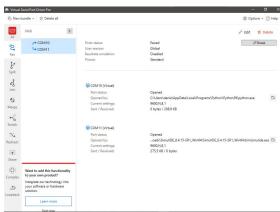
Arduino -> SimulIDE -> Virtual Serial Port -> Python -> Execução









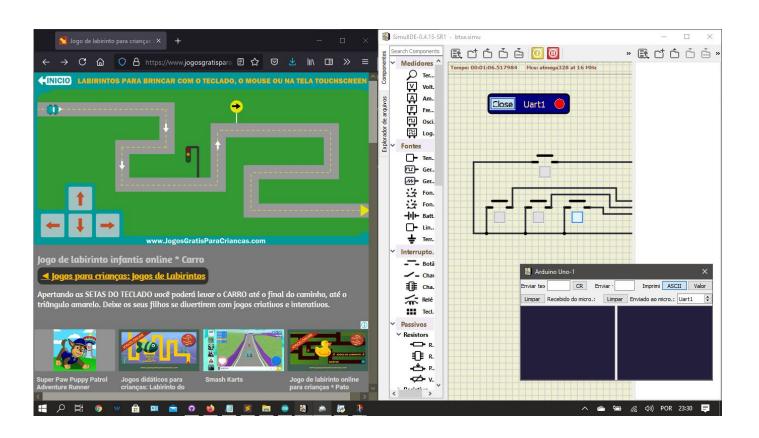


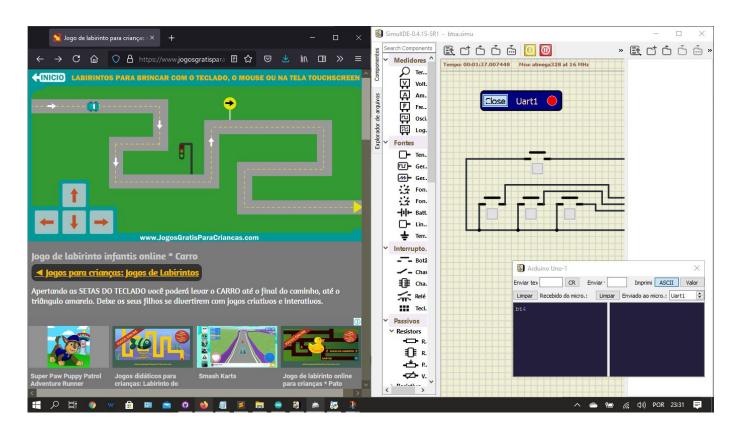


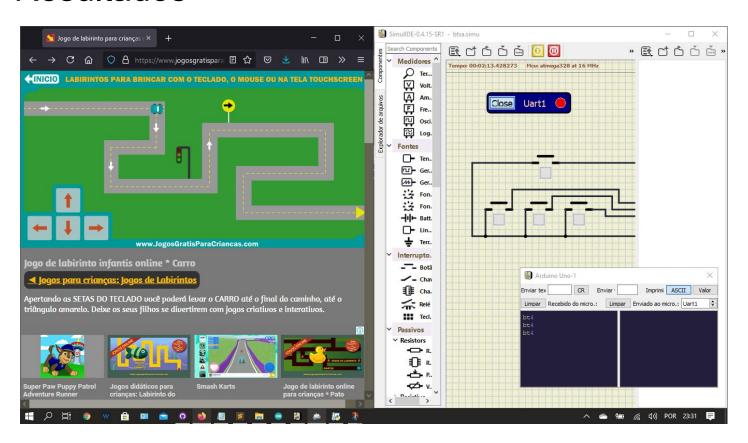


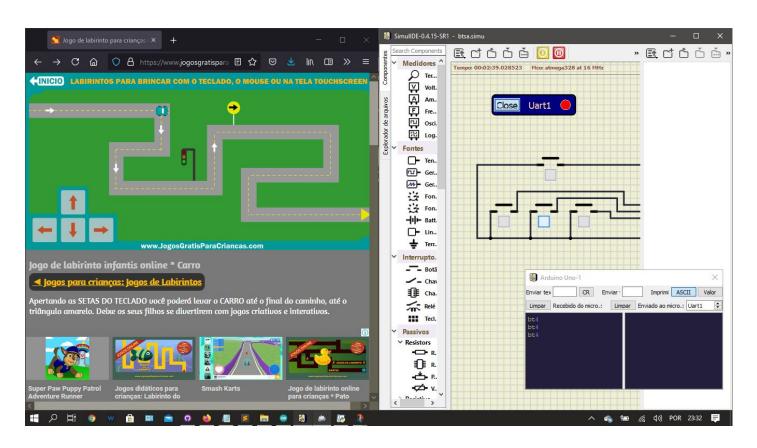
```
ort serial
 mport time
 mport pyautogui
def teclar (bti):
   tecla = ''
    # Atribui a variavel tecla o botao acionado
    if bti == "bt1":
        tecla = 'up'
    elif bti == "bt2":
        tecla = 'left'
    elif bti == "bt3":
        tecla = 'down'
    elif bti == "bt4":
        tecla = 'right'
    pyautogui.keyDown(tecla) # Aciona a tecla
    time.sleep(1)
    pyautogui.keyUp(tecla) # Desativa a tecla
ser = serial.Serial('COM10', 9600) # alterar para a porta serial disponivel
time.sleep(1) # tempo necessario para configuração da porta
```

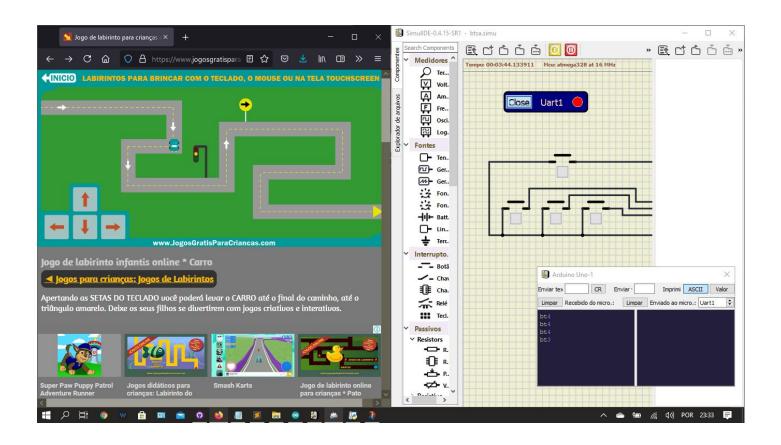
```
print("INICIADO")
   botao = str(ser.readline().decode().strip('\r\n'))
   print(botao, flush=True)
   posInit = pyautogui.position() # Posicao Inicial de onde foi feito o clique
   posDest = (200, 200) # Posicao do lado esquerdo da tela
   pyautogui.moveTo(posDest) # Move o mouse para a posicao definida
   pyautogui.click() # Clica com o mouse para deixar a janela da aplicacao ativa
   # Funcao para acionar teclas
   teclar(botao)
   posReturn = posInit + (90,90) # Posicao de retorno
   pyautogui.moveTo(posReturn) # Move o mouse de volta ao simulador
```











Conclusão

Fácil produção

Com todas estas ferramentas utilizadas, o trabalho ficou bastante viável de desenvolver. O firmware foi o diferencial, fazendo a comunicação do hardware(simulado) com o computador, podendo ser usado como bases para projetos maiores.

Execução Instantânea

Por ser um simulador, podemos fazer testes rápidos, verificando falhas e podendo editar uma parte do código para ajustar o projeto.

Leve

Utilizando python e arduino, temos um desenvolvimento de firmware bastante leve, sem grandes complicações de verificar se rodará em computadores mais antigos.

Fácil edição

Como já mencionado, temos grande facilidade de editar algum algoritmo, ajustando ou acrescentando novas funções.

Aplicação

Este projeto poderá ser aplicado de forma real, podendo disponibilizar oportunidades de acesso a tecnologia para pessoas com mobilidade reduzida.

Referências

Xbox Adaptive Controller

https://www.xbox.com/pt-BR/accessories/controllers/xbox-adaptive-controller

Teclado Inteligente Multifuncional

https://tix.life/categoria_aplicacoes/tix/

Botoeira Usb Cabine Fotográfica Foto Botão Enter Grande

https://produto.mercadolivre.com.br/MLB-1209257644-botoeira-usb-cabine-fotografica-fotogra

Jogo Labirinto

https://www.jogosgratisparacriancas.com/labirintos/jogos labirintos carro.php

Anexos

Projeto

https://github.com/DanielSenaDev/Sistemas-Embarcados-Codigos/tree/master/BtsA-Botoes_Acessiveis

Código Python

https://github.com/DanielSenaDev/Sistemas-Embarcados-Codigos/tree/master/BtsA-Botoes_Acessiveis/Python

Códigos Arduino

https://github.com/DanielSenaDev/Sistemas-Embarcados-Codigos/tree/master/BtsA-Botoes_Acessiveis/Arduino/AnalogReadSerial

Video (link direto para a pasta video):

https://github.com/DanielSenaDev/Sistemas-Embarcados-Codigos/tree/master/BtsA-Botoes Acessiveis/Video