

# Monitoramento de fluxo de animais de médio e grande porte no Jardim Botânico de Brasília por câmera trap

Gabriel Santos Silva Araújo  
Universidade de Brasília  
Faculdade Gama  
Gama, Distrito Federal  
gabrielsantos\_s96@hotmail.com

Yasmine Silveira Andrade  
Universidade de Brasília  
Faculdade Gama  
Gama, Distrito Federal  
andradeyasmine96@gmail.com

**Resumo** — O presente documento consiste em uma proposta de projeto que visa a partir do uso da raspberry pi 3 identificar animais da reserva do Jardim Botânico de Brasília e fotografá-los distinguindo-os de possíveis invasores, e enviar estes dados para um servidor para realização do controle de fluxo dos animais avaliando seus hábitos.

**Palavras-Chave** — *Raspberry; Reserva ambiental; Câmera trap; Fluxo de animais.*

## I. INTRODUÇÃO

Existem várias espécies de mamíferos ameaçadas de extinção, especialmente pela perda de habitat. Por isso, é imprescindível que estudos científicos sejam feitos o mais rapidamente possível com o objetivo de proporcionar diretrizes para planos de manejo que visem a sua conservação[1].

As armadilhas fotográficas, também conhecidas como câmeras trap, são equipamentos eletrônicos amplamente utilizados para fins conservacionistas, em especial para estudos populacionais ou de comunidades de mamíferos de médio e grande porte terrestres[2]. Como este método é muito eficaz e não invasivo, pode ser usado para realização do monitoramento do fluxo de animais de médio e grande porte pelas áreas de reserva do Jardim Botânico de Brasília (JBB).

Conhecer a movimentação desses animais pela reserva é importante definir suas rotas utilizadas, servindo como base para decisões importantes do JBB, como a necessidade de

modificar as áreas de pesquisa ou de acesso ao público e de criar novas áreas de preservação e implantar vias de circulação subterrânea para travessia da rodovia.

Um dos problemas enfrentados hoje é a dificuldade de acesso à algumas áreas e a ocorrência de furtos e perdas das câmeras já instaladas.

Além de serem em quantidade insuficiente e de custo alto, as armadilhas fotográficas utilizadas armazenam as imagens registradas em cartões de memória removíveis e, quando é perdido ou há danos no equipamento, não há como resgatar as fotos, sendo também, necessário disponibilizar mão de obra para recolher o cartão de armazenamento periodicamente.

## II. OBJETIVO

Desenvolver um sistema embarcado para auxiliar no monitoramento e fluxo de mamíferos de médio e grande porte no Jardim Botânico de Brasília a partir da coleta e envio de dados aos funcionários.

## III. Requisitos e Benefícios

Partindo do problema mencionado, foi verificado a necessidade da construção de uma armadilha fotográfica capaz de capturar imagens de animais de médio e grande porte. Devido a necessidade de locomoção até as áreas a serem monitoradas, o equipamento precisa ter um baixo consumo de

bateria, sendo requerido no mínimo cinco dias no intervalo entre uma troca e outra da mesma.

O equipamento deve ser resistente a chuvas e exposição ao sol, possuindo desempenho em temperaturas entre 8 e 40°C.

Por estar em contato direto com animais selvagens, o formato e coloração, não podem chamar atenção e deve influenciar o mínimo possível no habitat e na rotina dos animais.

A câmera deve ser capaz de registrar imagens de animais em até 8 metros de distância.

O modelo a ser proposto irá auxiliar no monitoramento do fluxo e na detecção de novas espécies de animais de grande e médio porte presentes no local como mencionado, e, como diferencial, é proposto o envio das imagens capturadas por rede wi-fi que será instalada no JBB.

#### IV. DESCRIÇÃO DE HARDWARE

Visando atender os requisitos e sanar as dificuldades existentes, está sendo construído um protótipo a partir do microcontrolador Raspberry Pi 3, associado a um sensor infra-vermelho e um módulo de câmera, alimentados por uma bateria que atenda aos nossos requisitos. Esse sistema irá realizar a captura de imagens dos animais que passarem no local. A utilização desse microcontrolador se dá devido a necessidade de permitir o envio de dados remotamente por rede wi-fi.

Está sendo utilizada uma câmera da marca Sony modelo Sleh-0048 para análise de requisitos da câmera durante os testes realizados.

A tabela abaixo apresenta a lista de materiais utilizados e suas descrições.

Tabela de materiais	
Item	Descrição
Raspberry Pi 3	- Modelo B, rede sem fio BMC43438.
Câmera Sony modelo Sleh-0048	- 720p - 120 quadros por segundo
Caixa de proteção	- Material: plástico ABS .
Cartão de memória	- 32 gigas.
Sensor de presença	- Ângulo de detecção: 140° - Alcance: até 7m.
Modulo Gps Ublox Neo-6m Gy Neo6mv2	- Tensão de operação 5 e 3.3V
Adaptador ttl	
Bateria	- Dupla Saída Usb: 5v 2.1, 5v

	2.1a .
Caixa Estanque	- Prova agua e Impacto - dimensões: 16,5 x 10,5 x 5,5 cm

A ligação entre a raspberry, o sensor de presença, a câmera e o GPS é mostrado no esquemático da Fig.1.

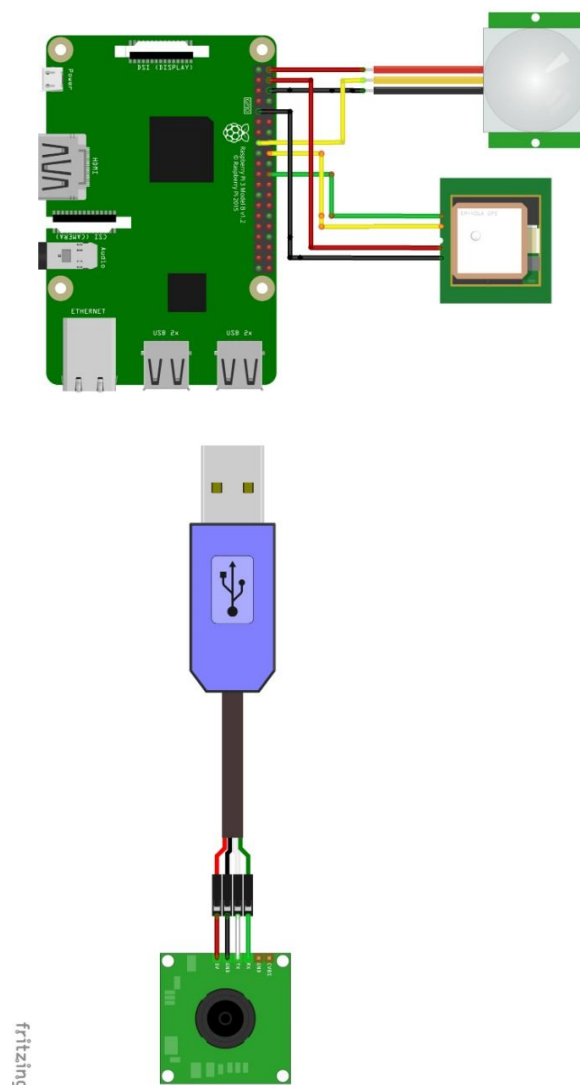


Fig.1. Esquemático de ligação de hardware.

Como pode ser observado, o módulo de câmera é conectado à raspberry via cabo USB, enquanto os demais componentes, são conectados às portas digitais da mesma. Já o adaptador ttl é utilizado apenas para configuração do módulo GPS.

Devido a possibilidade de contato com água da chuva, foi necessário utilizar uma caixa à prova d'água (Fig.2) a fim de proteger o hardware.



Fig.2. Caixa estanque

Estão sendo feitos alguns ajustes necessários na caixa: dois cortes circulares para saída da lente da câmera e do sensor de movimento, e pintura para não causar tanto desconforto visual nos animais.

## V. DESCRIÇÃO DE SOFTWARE

No desenvolvimento deste projeto utilizou-se a linguagem C para descrever seu funcionamento, onde foram utilizados os pinos GPIO da raspberry PI3 a partir da biblioteca <wiringPi.h>. Com essa biblioteca foi possível realizar a leitura do sensor de presença, e detectar os movimentos.

A detecção desses movimentos é feita pelo código principal, onde há a constante verificação de presença, ilustrado no código abaixo.

```
while(1){
    if(digitalRead(sensor) == 1){
        digitalWrite(LED,HIGH);
    }
    else{
        digitalWrite(LED,LOW);
    }
}
```

Após a detecção destes movimentos, é feito o processo de captura e envio das imagens obtidas. A captura e envio são realizadas por dois processos separados que rodam simultaneamente.

Os processos descritos abaixo foram criados a partir da biblioteca <pthread.h>.

```
pthread_create (&thread_1, NULL, &verif_captura, NULL);
pthread_create (&thread_2, NULL, &send_data, NULL);
```

O processo de captura é feito quando ocorre a detecção de presença que dispara um contador, *number*, e a cada imagem capturada esse contador é incrementado, sendo esse incremento o identificador de cada imagem obtida.

Assim, após a captura, o comando *fswebcam* “nome da imagem a ser criada” é enviado para o terminal a partir do comando *system*, que realiza a captura:

```
number++;
```

```
strcpy(captura,"fswebcam ");
sprintf(num,"imagem%d.jpg",number);
strcat(captura,num);
system(captura);
```

No envio das imagens para nuvem, foi utilizada a biblioteca *Dropbox-Uploader* que faz o *upload* das imagens para o Dropbox.

O envio ocorre quando há o acumulo de 10 imagens no repositório */home/pi/gabriel/Drop/Dropbox-Uploader/*, sendo que após a captura dessas imagens o comando *popen* é acionado e começa o envio. Essa função insere o comando no terminal da raspberry assim como a função *system*, no entanto com a função *popen* é possível obter o resultado do comando.

```
while(1){

    if (next_number<=number){
        for(int indi=before_number;indi<=next_number;indi++){

            strcpy(upload,"/dropbox_uploader.sh upload
/home/pi/gabriel/Drop/Dropbox-Uploader/");
            sprintf(num,"imagem%d.jpg imagem%d.jpg",indi,indi);
            strcat(upload,num);

            //enviando imagem
            ptr1 = popen (upload,"r");
            sleep(2);
            fgets (sucess, 300 , ptr1);
            pclose (ptr1);

            //verificando se envio foi bem sucedido
            verifica_envio(indi);

        }

        before_number = next_number +1;
        next_number +=10;

    }
}
```

Ao solicitar o envio do arquivo para o dropbox, a partir da mensagem de retorno da função *popen* é possível verificar se o envio foi realizado ou não.

Essa verificação é feita a partir da função *verifica\_envio()*, que compara se a string de retorno do envio da imagem possui a palavra DONE, retornada quando o envio é concluído.

Se o envio for realizado com sucesso a imagem que foi enviada é excluída do repositório da raspberry.

## VI. RESULTADOS

A câmera é capaz de realizar disparos a cada 4 segundos aproximadamente, enquanto o sensor de presença estiver acionado.

As imagens são nomeadas como “ImagemX.jpg”, onde X um número sequencial determinado pela ordem de captura das mesmas. A nomeação foi feita para evitar que uma imagem sobrescreva a outra.

Durante os testes realizados, observou-se que o programa implementado gerava conflito entre a numeração de captura e

de envio das imagens, pois eventualmente eram tiradas mais de uma foto enquanto o upload para o Dropbox era realizado, assim, quando inicializado o envio da imagem seguinte, o programa contava apenas com a última capturada, não enviando as que estavam no intervalo entre a última enviada e a última capturada. Este problema foi solucionado verificando o envio de cada imagem em ordem numérica.

Além disso, agora o sistema espera ter 10 capturas para só então enviá-las.

A comunicação do sensor GPS será feita a partir da comunicação serial UART, porém ainda não foi configurado devido a necessidade de um conversor ttl (já adquirido).

Abaixo estão algumas das imagens capturadas durante a aula para apresentação deste ponto de controle.



**Fig.3.** Imagem1



**Fig.4.** Imagem2

Nas imagens são gravadas a data e hora em que foram tiradas.

#### CONCLUSÃO

O projeto aqui descrito visa evitar a perda de imagens capturadas e armazenadas em cartão usb por câmeras trap, seja

por danos no material ou por extravio do mesmo, um problema frequentemente enfrentado pelo Jardim Botânico de Brasília. A solução proposta foi criar uma câmera trap capaz de enviar as fotografias via wi-fi para a nuvem evitando assim a perda desse material.

O projeto ainda está em andamento, mas já tem resultados satisfatórios quanto a captura e envio de imagens para o dropbox, sendo esta captura realizada a cada 5 segundos, sempre que o detector de presença estiver acionado. Os próximos passos para o projeto serão o teste de autonomia da bateria, testes em campo (no JBB), a fim de fazer a calibragem da sensibilidade do sensor, e implementar a inicialização automática do sistema da câmera trap quando a raspberry é inicializada.

#### REFERÊNCIAS

- [1] V. M. Rosana, D. M. Fábio. “A UTILIZAÇÃO DE ARMADILHAS FOTOGRÁFICAS PARA O ESTUDO DE MAMÍFEROS DE MÉDIO E GRANDE PORTE”. USPRS
- [2] P. C. Fabrício. “MONITORAMENTO DE MAMÍFEROS TERRESTRES DE MÉDIO E GRANDE PORTE”. CENAP/ICMBio. Atibaia-São Paulo, Fevereiro 2013

## ANEXO 1 - CÓDIGO PARA RASPBERRY

```
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <stdlib.h>
#include <string.h>
#include <wiringPi.h>
#include <pthread.h>

#define sensor 3
#define LED 0

int number =0;
FILE *ptr1;
char sucess[300];

void verifica_envio(int indi){

char envio[5]="DONE";
int tam_envio,tam_sucess,tam,aux=0,x=0;

tam_envio=strlen(envio);
tam_sucess=strlen(sucess);

for(tam=0;tam<tam_sucess;tam++){
    if(envio[0]==sucess[tam])
    {
        aux=tam;
        x=0;
        for(int j=0;j<tam_envio;j++){
            if(envio[j]==sucess[aux]){x++;}
            aux++;
        }
        if(x>=tam_envio){
            printf("\nSucesso no envio!\nApagando
            imagem%d.jpg\n",indi);

            //apagar imagem que foram enviadas
            char image[50];
            sprintf(image,"imagem%d.jpg",indi);
            char remove[200]="sudo rm
/home/pi/gabriel/Drop/Dropbox-Uploader/";
            strcat(remove,image);
            printf("\n%s\n",remove);
        }
        else{printf("\nAinda não foi enviada!!!\n");
            verifica_envio(indi);
        }
    }
}

void* verif_captura(){
char num[30],captura[50];
int quant_cap=3;
delay(3000);
```

```
while(1){
    if(digitalRead(sensor)==1){

        number++;
        strcpy(captura,"fswebcam ");

        sprintf(num,"imagem%d.jpg",number);

        strcat(captura,num);
        printf("%s",captura);
        system(captura);
        printf("\n\n O valor dasd de n é:
        %d\n\n",number);
        delay(2000);}}
return NULL;
}

void* send_data(){
char upload[300],num[30];
int next_number = 3, before_number=1;

while(1){
    if (next_number<=number){
        for(int
        indi=before_number;indi<=next_number;indi++){

            printf("\n\n O valor de indi é: %d\n\n",indi);
            strcpy(upload,"./dropbox_uploader.sh
            upload /home/pi/gabriel/Drop/Dropbox-Uploader/");
            sprintf(num,"imagem%d.jpg
            imagem%d.jpg",indi,indi);
            printf("\n%s\n",num);
            strcat(upload,num);
            printf("\n%s\n",upload);

            //enviando imagem
            ptr1 = popen (upload,"r");
            sleep(2);
            fgets (sucess, 300 , ptr1);
            printf("\nchegou aqui\n");
            pclose (ptr1);

            //verificando se envio foi bem sucedido
            verifica_envio(indi);

        }
        before_number = next_number +1;
        next_number +=3;
    }
}
return NULL;
}

int main(void){
    int num2;
```

```

wiringPiSetup(); // inicia a biblioteca WiringPi

pthread_t thread_1;
pthread_t thread_2;

pinMode(sensor,INPUT); // configura o pino 3 como
entrada
pullUpDnControl(sensor, PUD_DOWN);
pinMode(LED,OUTPUT);

//esperando tempo de calibração do sensor PIR
for(int i=0;i<40;i++){
    puts(".");
    delay(100);
}

puts("\nsensor calibrado\n");
delay(500);

//Criando processos para capturar e enciar dados
pthread_create (&thread_1, NULL, &verif_captura,
NULL);
pthread_create (&thread_2, NULL, &send_data, NULL);

//verificar se houve presença
while(1){
    if(digitalRead(sensor) == 1){
        digitalWrite(LED,HIGH);
    }
    else{
        digitalWrite(LED,LOW);
    }
}
return 0;
}

```