

**Tillämpning av kamerasystem för detektering utav  
skadegörelse vid utsatta busshållplatser och  
trygghetsskapande vid behovs övervakning**



**MALMÖ HÖGSKOLA**

Yurdaer Dalkic  
George Albert Florea  
Louay Khalil  
Benjamin Sejdic

8 Januari, 2017 Malmö

## Abstract

To ...

## Acknowledgements

# Innehåll

<b>1</b>	<b>Inledning</b>	<b>vii</b>
<b>2</b>	<b>Teori</b>	<b>viii</b>
2.1	Problemet med skadegörelse . . . . .	viii
<b>3</b>	<b>Material &amp; metoder</b>	<b>x</b>
3.1	Metoder . . . . .	x
3.1.1	ESP8266 - mikroprocessorn . . . . .	x
3.2	IP-kameran . . . . .	xi
3.3	Sensorer . . . . .	xi
<b>4</b>	<b>Resultat</b>	<b>xii</b>
4.1	PIR-sensorn . . . . .	xii
4.2	Mikrofon . . . . .	xii
4.3	Testfall . . . . .	xii
<b>5</b>	<b>Diskussion &amp; Framtid</b>	<b>xiii</b>
5.1	Diskussion . . . . .	xiii
	<b>Litteraturförteckning</b>	<b>xiv</b>



# 1

## Inledning

Denna rapporten åskådliggör problemet med den osäkerhet som kan kännas vid busshållplatser då det blivit mörkt utomhus. Även skadegörelse är ett återkommande problem där i brist på säkerhet och bevis blir svårt att både förebygga och lösa problem som är relaterat till skadegörelse av busshållplatser.

Lösningen som presenteras i denna rapport innebär två busshållplatser som övervakas av en IP-kamera, PIR-sensor, lampa och en mikrofon. Dessa komponenter ska tillsammans vara tillräckliga för att kunna förebygga vandalisering, öka tryggheten och sannolikheten för att brott ska kunna lösas.

Denna rapporten har följande struktur, de olika komponenterna beskrivs i sektion 2. Teori, delen sektion 3. Material & metoder beskriver vilka verktyg och programmeringsbibliotek som användes, delen sektion 4. Resultat presenteras lösningen och testfallen, i del sektion 5. Diskussion & Framtid så utvärderas resultaten och arbetet.

## 2

# Teori

## 2.1 Problemet med skadegörelse

Sannolikheten för vandalisering av busshållplatser ökar när det är mörkt ute och under nattetid (REFERENS BEHÖVS). Det visar sig att brottsligheten minskar och bättre uppförande finns hos människor i ett område enbart om där finns en skylt som säger att området är övervakat (REFERENS BEHÖVS). Det finns områden och tider på dygnet då människor känner sig otrygga vid busshållplatser (REFERENS BEHÖVS).

Busshållplatser är oövervakade platser där människor kommer och går i intervaller. Dessa busshållplatser kan utsättas för skadegörelse där glaset krossas eller otillåten vandalisering görs. Denna skadegörelse kostar samhället pengar och fortsätter än idag att kosta samhället pengar då där inte finns någon bra lösning på problemet än. Tryggheten skulle möjligtvis öka då busshållplatsen är övervakad.

En busshållplats som är övervakad dygnet kommer att registrera mycket data och är således ineffektiv lösning. Kameran som kommer användas i syftet att övervaka busshållplatsen ska enbart aktivt övervaka busshållplatsen då specifika villkor är uppfyllda. Villkoren är då en människa är närvarande, rörelse registreras eller vandalisering mot busshållplatsen utförs. Om inget villkor är uppfyllt så kommer systemet att vara i ett passivt tillstånd och enbart lyssna på förändringar.

Sensorer används för att lyssna till förändringar hos omgivningen. Dessa förändringar kommer att utvärderas något och jämföras med fördefinierade villkor för systemet. När



## **2.1 Problemet med skadegörelse**

---

ett villkor är uppfyllt så kommer systemet att aktiveras och börja registrera data och skicka denna data via internet till en server för datalagring.

## 3

# Material & metoder

## 3.1 Metoder

För att hela systemet ska kunna fungera samtidigt så användes en schemaläggare så att varje komponent kunde vara aktiv utan att begränsa andra komponenter. Detta var nödvändigt att göra eftersom sensorer som användes skulle lyssna kontinuerligt på förändringar hos omgivningen medan systemet var aktivt och utförde andra uppgifter.

En server upprättades för att kunna ta emot data från kameran och lagra denna datan på en dator.

All kodning gjordes i Arduino IDE och olika bibliotek användes för att ansluta till ett WiFi-nätverk, skapa en schemaläggare, kommunicera med kameran via HTTP.

### 3.1.1 ESP8266 - mikroprocessorn

Mikroprocessorn som användes var en ESP8266 med WiFi-anslutning. Denna mikroprocessorn styrde hela systemet. Sensorerna skickade kontinuerligt data till ESP8266 som utvärderade datan. Om specifika villkor var uppfyllda så tändes en glödlampa och IP-kameran aktiverades.

ESP8266 kommunicerade och skickade kommandon till IP-kameran.

### 3.2 IP-kameran

Kameran som används är tillhandahållen av AXIS. Kameran är en IP-kamera med möjlighet till internet uppkoppling sända bilder och streama video till en server.

IP-kameran användes för att skicka bilder och video till en server för datalagring.

Kommunikation med kameran gjordes via ESP8266 som sände kommandon över internet för att styra kameran.

### 3.3 Sensorer

En PIR-sensor och en mikrofon användes.

PIR-sensorn registrerade ifall det förekom någon rörelse. Denna sensorn skickade digitala värden till ESP8266.

Mikrofonen som användes skickade analoga värden till ESP8266.

## 4

# Resultat

### 4.1 PIR-sensorn

### 4.2 Mikrofon

### 4.3 Testfall

## 5

# Diskussion & Framtid

### 5.1 Diskussion

# Litteraturförteckning

- [1] S. Haykin, Neural Networks and Learning Machines (Pearson Prentice Hall, 3rd edition, 2009)
- [2] K.O. Stanley and R. Miikkulainen, Evolving Neural Networks through Augmenting Topologies, *Evolutionary Computation* **10**, 99-127 (2002)
- [3] D.J. Montana and L. Davis, Training Feedforward Neural Networks Using Genetic Algorithms, In *Proceedings of the International Joint Conference on Artificial Intelligence*, pp. 762-767 (1989)
- [4] J.W. Smith, J.E. Everhart, W.C. Dickson, W.C. Knowler and R.S. Johannes, Using the ADAP learning algorithm to forecast the onset of diabetes mellitus, In *Proceedings of the Symposium on Computer Applications and Medical Care*, pp. 261-265 (1988)
- [5] <http://neuroph.sourceforge.net/>