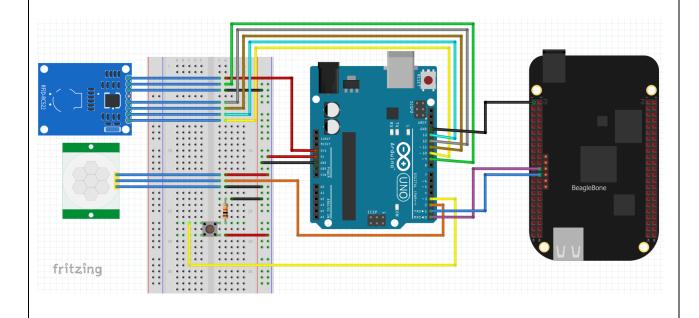
# Laboratorium z przedmiotu Systemy wbudowane (SW) Karta projektu – zadanie 7 Nazwa projektu: System alarmowy Prowadzący: dr inż. Przemysław Zakrzewski Autorzy (tylko nr indeksu): 132247 132211 Ocena:

### Cel projektu:

Celem naszego projektu było stworzenie systemu alarmowego. Do jego stworzenia chcieliśmy wykorzystać czujnik ruchu PIR i czytnik kart RFID do weryfikacji.

### Schemat:



Wykorzystana platforma sprzętowa, czujniki pomiarowe, elementy wykonawcze:

Platforma sprzętowa: BeagleBone Black, Arduino Uno

Czujniki pomiarowe: Czujnik ruchu PIR HC – SR501, czytnik kart RFID RC522

Elementy wykonawcze: Przycisk, rezystor 10k  $\Omega$ , przewody

# 1. Cel i zakres projektu

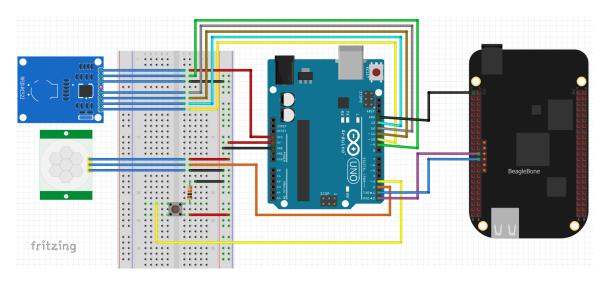
Celem naszego projektu było stworzenie prostego systemu alarmowego.

W jego podstawowej wersji postanowiliśmy skorzystać z dwóch platform sprzętowych BeagleBone Black i Arduino Uno. Celem Arduino było przetwarzanie sygnałów od czujników i przesyłanie tych informacji do BeagleBone'a. Jako czujniki pomiarowe wybraliśmy czujnik ruchu PIR i czytnik kard RFID. BeagleBone Black miał służyć jako "centrum dowodzenia" otrzymując informacje, podejmował on decyzję o dalszym działaniu programu i wysyłał odpowiednie sygnały sterujące do Arduino.

Dodatkowym elementem, który dodaliśmy do naszego układu, był przycisk, który umożliwiał manualne wyłączenie alarmu, gdy nie został jeszcze wykryty ruch.

W dalszej części projektu podjęliśmy decyzję o stworzeniu bazy danych składającej się z dwóch tabel. Jedna zapisuje dane o użytkownikach, jeśli są oni zapisani w słowniku kart, którzy przyłożyli je do czytnika. Jeśli zaś karta nie jest zapisana w tabeli, zostaje zapisany jej numer, a także data. W drugiej została zapisana data i godzina wykrycia ruchu przez czujnik PIR. Postanowiliśmy stworzyć także proste GUI, którego głównym zadaniem jest możliwość włączenia alarmu, sprawdzenie obecnego stanu i możliwość zobaczenia danych z tabel.

# 2. Schemat



### Tablica połaczeń:

PIR - Arduino		Przycisk - Arduino		Arduino - BBB	
VCC	5V	VCC	5V	0 (RX)	P9 24(TX)
GND	GND	GND	GND	1 (TX)	P9 26 (RX)
OUT	2	OUT	3	GND	DGND

VCC	3.3V
RST	9
GND	GND
RQ	-
MISO	12
MOSI	11
SCK	13
SDA	10

# 3. Przejścia stanów

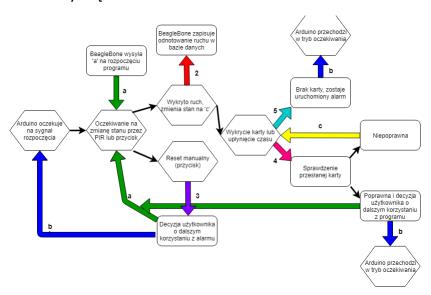
W naszym projekcie stworzyliśmy protokół komunikacyjny.

### Arduino:

- 'a' sygnał oznaczający nasłuchiwanie na przerwanie przez czujnik ruchu i przycisk
- 'b' sygnał oczekiwania na następne instrukcje. Używany w oczekiwaniu na włączenie alarmu
- 'c' sygnał oznaczający oczekiwanie na sygnał od RFID

### BeagleBone Black:

- 1 oczekiwanie na sygnał od Arduino
- 2 wykrycie ruchu. Informacja zostaje zapisana do bazy danych
- 3 naciśnięcie przycisku. Zapytanie użytkownika o dalszym działaniu programu i wysłaniu odpowiedniej informacji do Arduino ('a' lub 'b')
- 4 znaleziono kartę. Jeżeli karta jest poprawna następuje zapytanie użytkownika o dalszym działaniu programu i wysłaniu odpowiedniej informacji do Arduino ('a' lub 'b'). Jeśli jest niepoprawna do Arduino jest wysyłane 'c'
- 5 nie znaleziono żadnej karty. Alarm jest włączony
- 6 nieoczekiwany błąd



# 4. Projekt, a realizacja

Ostatecznie udało nam się uzyskać oczekiwany rezultat. Dodaliśmy także nieprzewidziane na początku projektu dodatkowe elementy. Są nimi przycisk do resetu manualnego, baza danych do przechowywania informacji o logowaniach i wykryciu ruchu, a także interfejs użytkownika.

Jednakże osiągnięcie tych celów nie było takie proste, dużym problemem na początku projektu było odpowiednie ustawienie czujnika ruchu, a także ustanowienie odpowiedniej komunikacji pomiędzy platformami przez UART. Reszta podjętych przez nas celów przebiegła względnie bezproblemowo.

# 5. Ważniejsze fragmenty kodu

```
Arduino, odczytywanie i wysyłanie informacji:
void loop() {
   Serial.flush();
   switch (tryb){
          case WYKRYWAJ RUCH: {
                while(tryb==WYKRYWAJ RUCH){
                       if (digitalRead(PIR) == HIGH) {
                              Serial.println(RUCH WYKRYTY);
                              tryb = 'c';}
                       if (digitalRead(PRZYCISK) == HIGH) {
                              Serial.println(RESET_PRZYCISK);
                              odczyt = Serial.read();
                              tryb = (char)odczyt;}}
                break;}
          case ODCZYTAJ INSTRUKCJE: {
                odczyt = Serial.read();
                tryb = (char)odczyt;}
                break;}
          case ODCZYTAJ_KARTE: {
```

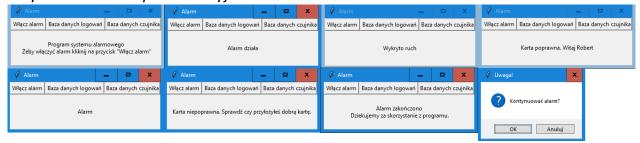
```
while((tryb==ODCZYTAJ KARTE) && (now() - start) <= 30) {
                          if ( mfrc522.PICC IsNewCardPresent()) {
                                 if ( mfrc522.PICC ReadCardSerial()) {
                                        Serial.println(ZNALEZIONO_KARTE);
                                        Serial.println(mfrc522.uid.uidByte);
                                        odczyt = Serial.read();
                                        tryb = (char)odczyt;
                                        mfrc522.PICC HaltA();}}}
                    if(tryb==ODCZYTAJ KARTE) {
                          Serial.println(BRAK_KARTY);
                          tryb = ODCZYTAJ_INSTRUKCJE;}
                    break;}
             default: {
             Serial.println(NIEZIDEFINIOWANY BLAD);
             tryb = ODCZYTAJ_INSTRUKCJE; } } }
BeagleBone Black, odczytywanie i wysyłanie:
ser = serial.Serial(port="/dev/ttyO1", baudrate=9600)
ser.write('a')
while koniec != 1:
      if tryb == 1:
             tryb = int(ser.readline())
      if tryb == 2:
             tryb = 1
      if tryb == 3:
             # Pytanie do użytkownika
             if(Kontynuuj):
                    ser.write('a')
```

time\_t start = now();

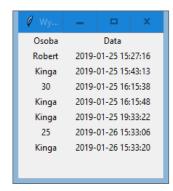
```
else:
                     koniec = 1
                     ser.write('b')
                     tryb = 1
       if tryb == 4:
              karta = ser.readline())
              if karta in uzytkownicy:
                     user = uzytkownicy[karta]
                     # Pytanie do użytkownika
                     if(Kontynuuj):
                            ser.write('a')
                     else:
                            koniec = 1
                            ser.write('b')
              else:
                     ser.write('c')
              tryb = 1
       if tryb == 5:
              ser.write('b')
              tryb = 1
       if tryb == 6:
              ser.write('b')
              tryb = 1
ser.close()
```

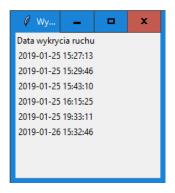
# 6. Wygląd aplikacji

Aplikacja służy głównie do informowania użytkownika o bieżącym stanie alarmu. Przykładowe ekrany informacyjne:

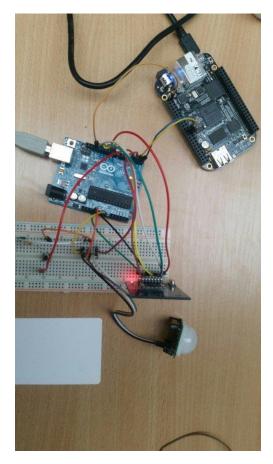


Ekran bazy danych logowań i czujnika:





# 7. Fizyczny wygląd połączeń



## 8. Podsumowanie

Uważamy, że projekt przebiegł pomyślnie i udało się osiągnąć wszystkie nasze cele. Żeby rozwinąć ten projekt, można byłoby dodać więcej czujników ruchu, a także dodać kamerkę i możliwość nagrywania podczas wykrycia ruchu. Warto byłoby też haszować numery kart, by nie można byłoby się dostać do tej informacji w tak łatwy sposób.

Projekt zainteresował mnie tym tematem i w przyszłości chciałabym zrealizować więcej projektów niekoniecznie związanych z tym konkretnym projektem.