

Nome: LUCAS DIAS DA SILVA

Unidade 7|Capítulo 1 - Projeto de Sistema Embarcado

Monitor de Ruído Inteligente com Autoteste, Feedback Multissensor e Registro de Dados em JSON

Este projeto tem como objetivo desenvolver um sistema embarcado utilizando a placa BitDogLab (baseada no Raspberry Pi Pico W) para monitorar os níveis de ruído ambiente. As principais funções do sistema são:

- **Medição do Ruído Ambiente:** Utiliza o microfone de eletreto para captar os níveis sonoros.
- **Feedback Visual e Sonoro:** Exibe os dados medidos em um display OLED e aciona os LEDs (vermelho para alerta, Azul para operação normal) e o buzzer para emitir um alerta sonoro.
- **Autoteste Integrado:** Permite que o sistema execute um autoteste, acionado pelo Botão A, onde o buzzer gera um som e o microfone verifica a captação, garantindo a integridade dos sensores.
- **Registro de Dados:** Armazena os dados coletados em um arquivo JSON (exemplo: "noise_data.json"), permitindo posterior análise e histórico das medições.
- **Expansibilidade:** Possibilidade futura de integração com comunicação Wi-Fi para envio dos dados a um servidor ou dashboard remoto.

Objetivos do Projeto

- **Monitoramento Contínuo:** Capturar e exibir em tempo real os níveis de ruído ambiente.
- **Alerta Imediato:** Notificar visualmente (LEDs) e sonoramente (buzzer) quando os níveis ultrapassarem um limiar crítico.
- **Verificação do Sistema:** Executar um autoteste (acionado pelo Botão A) para validar a operação do microfone e do buzzer.

- **Registro dos Dados:** Armazenar cada leitura em um arquivo JSON para registro histórico e análises futuras.
 - **Potencial de Expansão:** Integrar, futuramente, módulos de comunicação para monitoramento remoto.
-

Descrição do Funcionamento

Fluxo Geral:

1. Inicialização:

- Configuração dos periféricos: display OLED, microfone (ADC), LEDs, buzzer, Botão A (com pull-up) e, futuramente, módulo Wi-Fi.

2. Autoteste (Acionado pelo Botão A):

- Ao pressionar o Botão A, o sistema mede o nível de ruído ambiente, gera um tom controlado com o buzzer e mede novamente o som captado pelo microfone.
- Compara os valores para verificar se o som foi captado corretamente, exibindo “Self-Test: OK” ou “Self-Test: FAIL” no OLED.

3. Monitoramento Contínuo:

- Realiza leituras periódicas do microfone.
- Exibe os níveis de ruído no display OLED.
- Se o nível ultrapassar o limiar definido, aciona o LED vermelho e o buzzer; caso contrário, mantém o LED azul aceso.

4. Registro de Dados:

- Cada leitura de nível de ruído é armazenada em um arquivo JSON (por exemplo, com o formato: {"reading": 1, "noise": 1523}), possibilitando a análise posterior.

5. Comunicação Wi-Fi (Futura Expansão):

- Implementação opcional para envio dos dados e alertas a um servidor ou dashboard remoto.
-

Especificação do Hardware

Utilizando a BitDogLab, os componentes utilizados são:

- **Microfone de Eletreto:**
 - Conectado ao GPIO28 (canal ADC A2); capta o nível de ruído ambiente.
- **Display OLED (SSD1306, 128x64):**
 - Conectado via I2C (GPIO14 para SDA e GPIO15 para SCL); exibe informações e resultados do autoteste.
- **LED RGB:**
 - **Vermelho (GPIO13):** Acionado em caso de alerta.
 - **Verde (GPIO11):** Indica operação normal.
 - **Azul (GPIO12):** Reservado para futuras funcionalidades.
- **Buzzer:**
 - Conectado ao GPIO21; utilizado tanto para emissão do som de alerta quanto para o autoteste.
- **Botão A:**
 - Conectado ao GPIO5 (configurado com pull-up interno); aciona a rotina de autoteste.
- **Módulo Wi-Fi (integrado no Raspberry Pi Pico W):**
 - Para futura implementação de envio remoto dos dados.
- **Sistema de Armazenamento de Dados:**
 - Utiliza um sistema de arquivos (por exemplo, um SD card conectado via SPI ou um sistema de arquivos implementado na memória flash) para armazenar os dados no formato JSON.

Especificação do Firmware

Principais Blocos de Software:

- **Leitura do ADC:**
 - Captura os valores analógicos do microfone e converte para o nível de ruído.
- **Controle do Display OLED:**
 - Exibe as medições de ruído, mensagens do autoteste e alertas.

- **Gerenciamento dos LEDs e Buzzer:**
 - Aciona os LEDs (vermelho e verde) e o buzzer de acordo com os níveis de ruído detectados.
 - **Rotina de Autoteste:**
 - Acionada pelo Botão A:
 - Mede o ruído ambiente;
 - Gera um tom controlado com o buzzer;
 - Realiza nova medição;
 - Compara os valores e exibe o resultado no OLED.
 - **Registro de Dados em JSON:**
 - Cada leitura é armazenada em um arquivo JSON (exemplo: "noise_data.json"), com informações como número da leitura e nível de ruído.
 - **Módulo de Comunicação Wi-Fi (Opcional/Futuro):**
 - Inicializa a conexão à rede;
 - Cria payloads em JSON para envio dos dados via MQTT ou HTTP.
-

Metodologia e Desenvolvimento do Projeto

Etapas de Execução:

1. **Planejamento e Definição:**
 - Levantamento dos requisitos funcionais e não funcionais.
 - Pesquisa de projetos correlatos e seleção dos componentes disponíveis na BitDogLab.
2. **Especificação de Hardware e Software:**
 - Elaboração dos diagramas de blocos e circuitos.
 - Definição das funcionalidades do firmware, incluindo autoteste, monitoramento, feedback e registro dos dados.
3. **Implementação:**

- Desenvolvimento do código em linguagem C para o RP2040, integrando a leitura do ADC, controle do OLED, LEDs, buzzer, Botão A e a função de armazenamento dos dados em JSON.

4. Testes e Validação:

- Execução do autoteste para verificar a integridade dos sensores.
- Validação do monitoramento e dos alertas (visuais e sonoros).
- Teste do armazenamento dos dados e verificação do arquivo JSON gerado.

Documentação e Apresentação:

- Preparação do relatório final contendo o escopo, diagramas, fluxogramas, código-fonte, resultados dos testes e análise dos dados.
- Disponibilização do código-fonte em um repositório (por exemplo, GitHub) e produção de um vídeo demonstrativo.

Aplicações Industriais

- **Segurança Ocupacional:**
 - Monitoramento dos níveis de ruído em ambientes industriais para proteger a saúde dos trabalhadores.
- **Manutenção Preditiva:**
 - Identificação de anomalias sonoras em máquinas, permitindo intervenções preventivas antes de falhas críticas.
- **Controle de Qualidade:**
 - Verificação de padrões sonoros em linhas de produção, auxiliando na detecção precoce de defeitos.
- **Monitoramento Remoto e Registro Histórico:**
 - Com o registro dos dados em JSON e a futura integração Wi-Fi, os dados podem ser enviados e analisados remotamente, permitindo um histórico detalhado das condições sonoras do ambiente.

Possíveis Expansões Futuras

- **Integração Completa com IoT:**
 - Implementação do módulo Wi-Fi para envio contínuo dos dados a um servidor ou dashboard remoto.
 - **Dashboard Interativo:**
 - Desenvolvimento de uma interface web ou mobile para visualização em tempo real e análise histórica dos níveis de ruído.
 - **Aprimoramento da Calibração e Registro:**
 - Implementação de algoritmos de calibração automática e armazenamento mais detalhado dos dados (incluindo timestamp, se integrado a um RTC).
-

Referências

1. **BitDogLab Datasheet** – Documento técnico fornecido pelo CEPEDI, contendo as especificações e o pinout da placa BitDogLab.
2. **Raspberry Pi Pico W Datasheet** – Informações oficiais sobre o microcontrolador RP2040 e as funcionalidades de rede do Pico W (disponível no site oficial da Raspberry Pi).
3. **CUGNASCA – Metodologia de Projeto em Sistemas Embarcados** – Referência utilizada durante a capacitação, que simplifica os passos do desenvolvimento de sistemas embarcados.
4. Ganssle, J. “The Art of Designing Embedded Systems” – Referência clássica para o desenvolvimento e melhores práticas em sistemas embarcados.
5. Wolf, W. “Embedded Systems Design” – Referência adicional sobre técnicas e ferramentas no desenvolvimento de sistemas embarcados.
6. **Documentação do FATFS e bibliotecas de arquivos em sistemas embarcados** – Referências para a implementação de sistemas de arquivos em microcontroladores, essenciais para o armazenamento de dados em JSON.