

Projeto aplicado - Estação Meteorológica

Versão 1.0

Aluno: Marcelo Miguel Cardoso
Matrícula: 19102371

24/11/2022



TensorFlow Lite



Sumário

1	Links para acesso	5
2	Observações do texto	5
3	Introdução	5
3.1	Definição do projeto	5
3.2	Objetivos	5
3.2.1	Software hospedeiro	6
3.3	Ferramentas utilizadas	7
3.3.1	Git/Github	7
3.3.2	Overleaf	7
3.3.3	Arduino IDE	7
3.3.4	Compilador G++ Linux	7
3.3.5	Sublime Text	7
3.3.6	Conversor FTDI UART USB	7
3.3.7	Outras ferramentas	8
4	Hardware	8
4.1	Placa ESP-WROOM-32	8
4.2	Sensor DHT11 umidade e temperatura	9
4.3	Sensor AHT21 umidade e temperatura	9
4.4	Sensor LDR	10
4.5	Fonte 5V	10
4.6	Módulo TP4056	11
4.7	Bateria de Li-ion Recarregável	11
4.8	Módulo Cartão SD	11
4.9	Display Oled	12
5	Hardware integração	12
5.1	Conectividade com computador	12
5.2	Conectividade com smartphone	13
5.3	Esquemático do sistema embarcado	13
6	Software embarcado	14
7	Software PC	16
7.1	Testes software TX e RX	16
7.2	Inclusão do ESP32 como TX	17
7.3	Implementação da fila ao software receptor:	18
8	Software Smartphone	22

9	Machine Learning	22
9.1	Banco de dados obtido	22
10	Referencias	24

Lista de Figuras

1	ESP32	8
2	DHT11	9
3	AHT21	9
4	LDR	10
5	Fonte 5V	10
6	TP4056	11
7	LDR	11
8	SD	11
9	Display oled	12
10	Diagrama de interfaces (fonte: Autoria própria)	12
11	Adaptador FTDI UART/USB	13
12	Módulo HC05	13
13	Esquemático - hardware (Fonte: Autoria própria)	14
14	Diagrama de classes do software embarcado (preliminar)	15
15	Testes com adaptador USB	16
16	Classe Serial	18
17	Diagrama de processos Tensorflow Lite	22

Lista de Tabelas

1	Tabela de sensores utilizados	8
2	Características do banco de dados obtido - Original	23
3	Características do banco de dados - Adaptado	23

1 Links para acesso

Github do projeto

2 Observações do texto

Algumas adaptações do texto foram necessárias para melhor legibilidade e organização:

1. Os códigos fontes aqui citados não estão completos, omite-se partes que podem poluir muito a legibilidade, sendo assim os programas podem ser encontrados na íntegra no Github;

3 Introdução

3.1 Definição do projeto

O projeto proposto será implementar uma estação meteorológica que através da aplicação de *machine learning* que possibilite prever chuva, utilizando para isso programação orientada a objeto. Mais especificamente *machine learning* embarcada, programada em linguagem C++. Com isto será desenvolvida a habilidade de desenvolver software e hardware conjuntamente aplicando os conceitos vistos na disciplina.

3.2 Objetivos

Os objetivos a seguir foram obtidos da proposta e já foram adaptados com base nas decisões do sistema que será descrita a seguir.

O projeto proposto visa aplicar os conceitos aprendidos na disciplina:

- Linguagem C++, com Herança, Friends, Template, Funções virtuais, Tratamento de exceções, Sobrecarga de operadores, Polimorfismo (com classes abstratas);
- Entender os desafios do projeto integrado de software/hardware para sistemas embarcados;
- Praticar o fluxo completo de projeto de sistemas em C++ para sistemas embarcados.
- Utilizar os conceitos de programação orientada a objetos, principalmente o uso de polimorfismo com classes abstratas visando a portabilidade do código (quando necessário).

Além disso são dadas algumas demandas que devem ser cumpridas:

- Minimizar consumo energético: utilizar um sistema que seja voltado a menor consumo e IoT, e recursos de minimização de consumo tais como modos *sleep*;

- Possibilitar a autonomia energética: reduzindo o consumo poderá ser alimentado por bateria e deverá ter sistema de recarga com bateria de backup ou consumo somente sob demanda;
- Aprender com sensores as características do ambiente ao qual o sistema será inserido e com base nisto prever se haverá probabilidade de chuva ou não: será usado o sistema apresentado na disciplina para *machine learning* embarcada: **TensorFlow Lite**;
- Se houver erro na previsão deverá enviar ao servidor e com isso melhorar o sistema: será aplicado um sistema de envio para rede via *bluetooth* ou *Wi-fi*;
- *Log* de operações utilizando uma estrutura de fila para armazenar as informações sobre os eventos ocorridos. Registrar temperatura, umidade, luminosidade, acertos e erros de previsão, com troca de parâmetros com o servidor além disso pretende-se registrar a data, hora, ID do sistema: possivelmente será usado um cartão de memória para isto;
- Para possibilitar a consulta das informações, o *log* precisará ser transferido para um computador hospedeiro (desktop ou notebook). Durante o envio do *log* para o hospedeiro, a fila deverá ser esvaziada (o *log* será reinicializado), e os dados transferidos para outra estrutura de dados no hospedeiro (uma lista, por exemplo). O software do hospedeiro também deve ser escrito em C++;
- A comunicação com o hospedeiro deve ser realizada por intermédio de uma UART (pode ser utilizado um cabo de conversão UART/USB). Além disso, deve ser previsto algum meio de comunicação *wireless* para transferência de dados para um *smartphone*.

3.2.1 Software hospedeiro

Usuário *admim* pode consultar:

- Listar todos os eventos ocorridos em um determinado intervalo de datas;
- Obter os dados adquiridos, enviados ou não, em um determinado intervalo de datas.
- O software do hospedeiro deve ser escrito em C++, sendo que no *smartphone* poderão ser utilizados dados sintéticos para representar as informações obtidas do controlador proposto. Não é necessário realizar a transferência de dados do sistema embarcado para o *smartphone*, mas é preciso descrever o hardware que seria necessário para realizar a transferência wireless (ex. módulo bluetooth, wifi) do sistema embarcado para o *smartphone*.
- Para o caso de um computador (ex. Notebook, desktop), o software deve ser escrito visando a recepção dos dados via porta serial (com cabo).

3.3 Ferramentas utilizadas

3.3.1 Git/Github

Git/Github para o controle de versão e compartilhamento dos programas com o professor: códigos comentados.

Git e Github são utilizados no dia a dia das pessoas que criam software por um motivo bem simples: ter uma forma fácil de gerenciar o código fonte da aplicação.

3.3.2 Overleaf

Para elaboração do texto em \LaTeX , o site é gratuito e conta com muitas bibliotecas e documentações necessárias para redigir textos com diferentes recursos tais como facilidade de incluir códigos fonte de maneira adequada.

3.3.3 Arduino IDE

Para desenvolvimento do software embarcado será usada a IDE Arduino que é gratuita e conta com suporte da comunidade. Esta IDE pode ser utilizada para programar diferentes famílias de placas tais como microcontroladores AVR, ARM (ex.: STM32) e a placa utilizada no projeto: ESP32.

Há muita documentação na internet sobre sua utilização e além disso muitos exemplos podem ser encontrados de maneira livre, distribuída por entusiastas da eletrônica.

3.3.4 Compilador G++ Linux

A GNU Compiler Collection, comumente conhecida como GCC, é um conjunto de compiladores e ferramentas de desenvolvimento disponíveis para Linux, Windows, vários BSDs e uma ampla variedade de outros sistemas operacionais.

Este compilador será usado para compilar os softwares do computador e permitirá criar o executável para rodar em Linux.

3.3.5 Sublime Text

Sublime Text é um editor de código fonte de plataforma cruzada shareware. Ele suporta nativamente muitas linguagens de programação e linguagens de marcação. Os usuários podem expandir sua funcionalidade com plug-ins, normalmente construídos pela comunidade e mantidos sob licenças de software livre. Para facilitar os plugins.

3.3.6 Conversor FTDI UART USB

Para comunicação UART com computador será usado um adaptador que permite a conversão simplificada dos protocolos usados em microcontroladores para USB comumente encontrada em computadores. Este adaptador é suportado nativamente pelo Windows e Linux e possibilita as principais taxas de comunicação.

3.3.7 Outras ferramentas

Multímetro e outras ferramentas de laboratório; Protoboard para montagem do circuito; Jumpers para montagem;

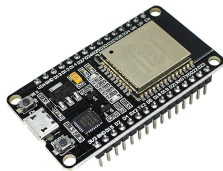
4 Hardware

Sabendo dos limites de consumo e dos objetivos necessários ao sistema. Pelas especificações sabemos que deverá ter pelo menos os seguintes sensores:

Sensor	Localização	Modelo do sensor
Temperatura	Interno	AHT21
	Externo	DHT11
Umidade	Interno	AHT21
	Externo	DHT11
Luminosidade	Interno	LDR 5mm
	Externo (Leste)	LDR 5mm
	Externo (Oeste)	LDR 5mm
	Externo (Sul)	LDR 5mm

Tabela 1: Tabela de sensores utilizados

4.1 Placa ESP-WROOM-32



Processador principal: Microprocessador Tensilica Xtensa 32-bit LX6; Núcleo: 2 ou 1 (depende da variação); Todos os chips na série ESP32 são dual-core, com exceção do modelo ESP32-S0WD, que é single-core; Frequência de Clock: até 240 MHz; Performance: até 600 DMIPS;

Figura 1: ESP32

Processador secundário: Ultra low power; Conectividade: Wi-Fi: 802.11 b/g/n/e/i (802.11n @ 2.4 GHz até 150 Mbit/s); Bluetooth: v4.2 BR/EDR e Bluetooth Low Energy (BLE); ROM: 448 KiB – Usada em Boot e funções principais do ESP32; SRAM: 520 KiB – Usada para dados e instruções (programas); RTC slow SRAM: 8 KiB – Para acesso do co-processador em modo deep-sleep; RTC fast SRAM: 8 KiB – Para armazenamento de dados e uso de CPU em boot de RTC (relógio de tempo-real) do modo deep-sleep; eFuse: 1 Kbit – Dos quais 256 bits são usados para sistema (endereço MAC e configurações do chip), e os restantes 768 bits são reservados para aplicações incluindo criptografia da Flash e Chip-ID. Flash externa 4 MB; Periféricos: Periféricos: comunicação com suporte a DMA, 10 GPIOs com suporte a toque capacitivo, 16 canais de conversor SAR ADCs (conversor analógico-digital) de 12-bits, 2 canais de 8 bits DACs

(conversor digital-analógico), 2 Interfaces I²C (Inter-Integrated Circuit), 2 interfaces UART (universal asynchronous receiver/transmitter), Controlador CAN 2.0 (Controller Area Network), 4 interfaces SPI (Serial Peripheral Interface), 2 interfaces I²S (Integrated Inter-IC Sound), 16 canais de PWM (modulação por largura de pulso).

Este microcontrolador foi escolhido por possuir os recursos que serão usados no projeto, tais como protocolo de comunicação, pinos digitais, pinos analógicos, comunicação *wi-fi* entre outros que serão possivelmente usados. Além disso o ESP32 conta com modos de baixo consumo e RTC interno que serão usados.

Outro fator que foi levado em conta para escolha deste microcontrolador é sua facilidade de programação usando a plataforma Arduino, onde muitas bibliotecas, documentações, tutoriais podem ser encontrados. Sabe-se que profissionalmente a plataforma pode ser menos robusta em termos de software e sua estabilidade.

4.2 Sensor DHT11 umidade e temperatura

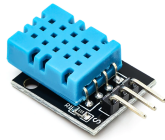


Figura 2: DHT11

Este sensor foi escolhido pelas características de medição de temperatura e umidade que atendem as necessidades de precisão, além de ser de fácil programação utilizando bibliotecas já desenvolvidas que serão referenciadas posteriormente. Este modelo será usado no exterior por contar com encapsulamento mais robusto a intempéries.

Este modelo utilizará a biblioteca disponível para Arduino em ESP32.

Características: Elevada estabilidade, Baixo consumo, Resposta rápida, Saída digital via pino único; Faixa umidade: 20% a 90% RH, $\pm 5.0\%$ RH; Faixa temperatura: 0 a $+50\text{ }^{\circ}\text{C}$, $\pm 2.0\text{ }^{\circ}\text{C}$; Elemento sensor de temperatura: termistor 100K $\pm 1\%$; Elemento sensor de umidade: HR202; Tensão de alimentação: 3 a 5,5V DC; Corrente: 0.2 a 0.5 mA. Stand by: 100 a 150 μA ; Dimensões: 15,5 x 12 x 5,5mm.

4.3 Sensor AHT21 umidade e temperatura

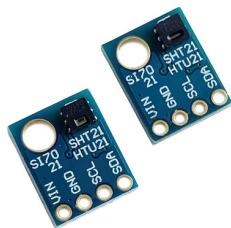


Figura 3: AHT21

Este sensor foi escolhido pelas características de medição de temperatura e umidade que atendem as necessidades de precisão, além de ser de fácil programação utilizando bibliotecas já desenvolvidas que serão referenciadas posteriormente. Este modelo será

usado no interior por ser mais preciso do que o anterior tanto em unidade como temperatura. Mas este modelo é menos favorável em ambientes externos.

Este modelo utilizará a biblioteca disponível para Arduino em ESP32.

4.4 Sensor LDR



Características: Diâmetro: 5mm; Tensão de operação (máxima): 150VDC; Potência máxima: 100mW; Espectro: 540nm; Temperatura de operação: -30° a 70° C; Resistência (presença de luz): 1MO; Resistência (ausência de luz): 10 a 20KO.

Figura 4: LDR

O resistor dependente de luz (LDR) será usado para medir a luz em unidades de *lux* e assim poder comparar ao modelo que será usado. Para utiliza-lo será necessário apenas a leitura analógica de um pino que será ligado como divisor de tensão. A quantidade de *lux* será convertida e explicada no programa.

4.5 Fonte 5V

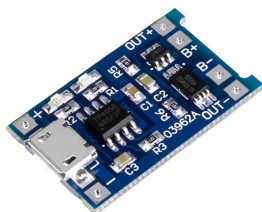


Entrada 110V/220V; Saída 5V; Modelo: Hi-Link PM01; Potência: 3W; Corrente de saída máxima para um longo período de tempo: >600mA; Corrente de saída máxima de curto período de tempo: >1000mA.

Figura 5: Fonte 5V

Esta fonte será usada para carga da bateria em momentos em que o sistema esteja ligado a rede.

4.6 Módulo TP4056



CI controlador: TP4056 (Datasheet); Tensão de operação: 5V; Capacidade máxima de carga: 1A (ajustável); Tensão de corte na saída: 4.2V +/- 1%; Proteção contra sobrecarga; Conexão micro USB; Temperatura de operação: -10°C à 85°C; Dimensões: 26 x 17 x 5mm.

Figura 6: TP4056

Este controlador é necessário para que a carga da bateria seja feita de maneira correta, usando para isso controle por corrente constante e após tensão constante. Assim, a bateria é protegida e mantém sua vida útil por mais tempo. O controlador também desliga a saída em caso de baixa carga da bateria.

4.7 Bateria de Li-ion Recarregável

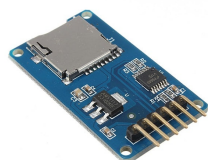


Modelo: NCR 18650B (Datasheet); Tensão nominal: 3,7 V; Capacidade: 3400 mAh; Máxima corrente de carga: 2A; Corrente de descarga: 1 a 2,9 C; Tamanho: 18 mm x 69,0 mm; Peso: 48 g.

Figura 7: LDR

Esta bateria foi escolhida por ter as características mínimas e por já possuí-la. As especificações são compatíveis com o controlador de carga e fonte e fornecerá algumas horas de autonomia para o sistema de maneira plena e até mesmo dias se for usado modos de baixíssimo consumo.

4.8 Módulo Cartão SD



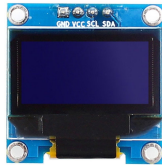
Tensão de operação: 3,3 ou 5V; Interface SPI: MOSI, SCK, MISO e CS; Dimensões: 41 x 24mm;

Figura 8: SD

O módulo de cartão SD em conjunto com um cartão SD poderá ser usado como *datalogger* do sistema.

Para utiliza-lo será necessário a biblioteca para cartão SD em conjunto com a biblioteca SPI disponível na plataforma Arduino.

4.9 Display Oled



Tamanho 0.96"; Resolução: 128 x 64; Tensão 3.3 a 5V DC; Potência: 0.06W Max; Interface: I2C

Figura 9: Display oled

5 Hardware integração

O projeto exige que haja conectividade entre diferentes meios e o sistema embarcado, sendo assim necessitará de dispositivos para tal.

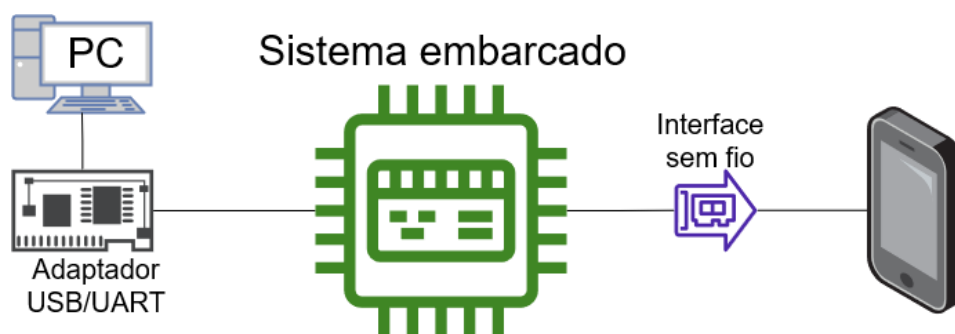
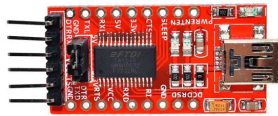


Figura 10: Diagrama de interfaces (fonte: Autoria própria)

5.1 Conectividade com computador

Para comunicação com computador será usado um adaptador e a conectividade UART disponível na placa ESP32.

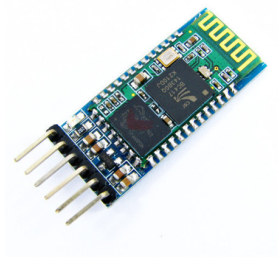


O adaptador FTDI utiliza tensões de 3V3 ou 5V que são adequadas a placa utilizada.

Figura 11: Adaptador FTDI UART/USB

5.2 Conectividade com smartphone

O módulo apresentado a seguir será usado para transmitir ao smartphone. Este pode ser facilmente programado pois utilizará também UART que está disponível na biblioteca Arduino para ESP32.



A conectividade com smartphone será feita através de bluetooth utilizando para isto um módulo que usa UART e o transmite ao smartphone conectado.

Figura 12: Módulo HC05

5.3 Esquemático do sistema embarcado

A seguir é apresentado como ocorrerá a montagem da placa com seus periféricos, sensores, display e sistema de energia.

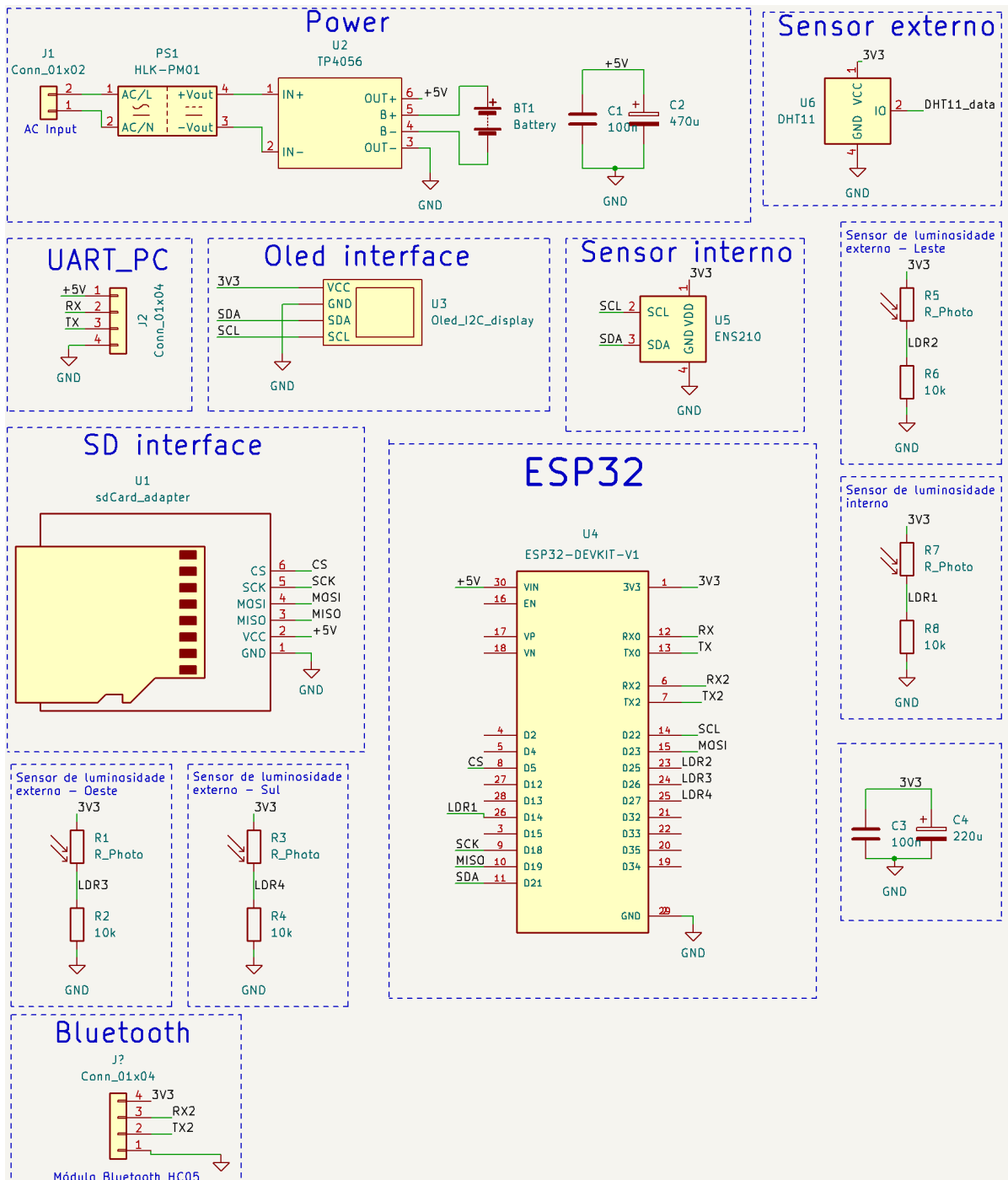


Figura 13: Esquemático - hardware (Fonte: Autoria própria)

6 Software embarcado

Abaixo há o diagrama preliminar de classes que será embarcado no ESP32. O programa terá classes para sensores, interface serial, interface display e bluetooth.

Além disso possivelmente haverá menus para acesso aos recursos tais como consulta do log, mudança de exibição no display, envio via bluetooth etc.

ARRUMAR

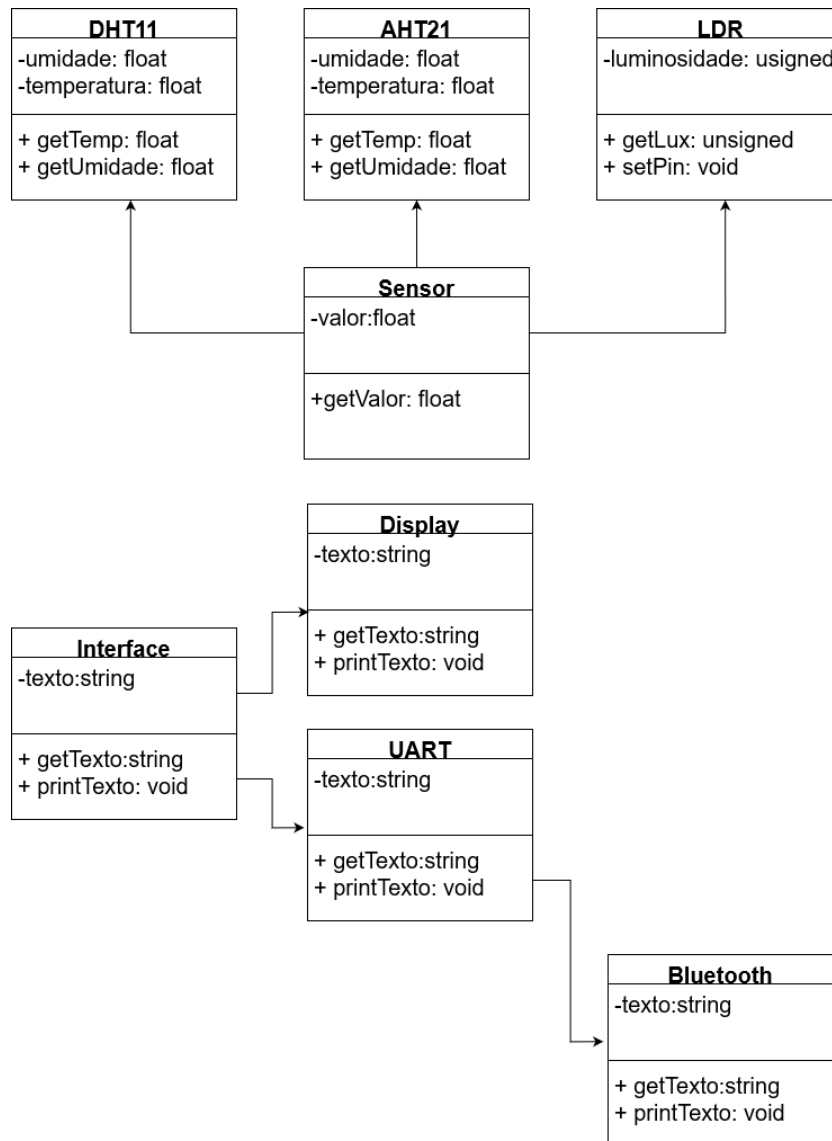


Figura 14: Diagrama de classes do software embarcado (preliminar)

Pretende-se aprender a utilizar o relógio de tempo real com bateria de backup (modo de baixo consumo) e assim será necessárias mais classes, métodos e possivelmente algum dispositivo físico a mais.

7 Software PC

Primeiramente devemos preparar o computador para funcionar como transmissor e receptor de Serial. Sendo assim utilizou-se o adaptador FTDI USB/UART para os testes.

7.1 Testes software TX e RX

Ao ligar o RX no TX do adaptador deveremos obter o mesmo dado enviado também recebido:

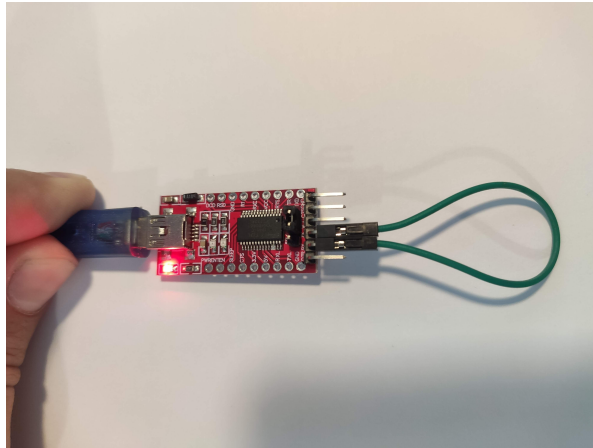


Figura 15: Testes com adaptador USB

Para preparar as permissões e obter a porta usou-se os seguintes comandos no terminal Linux.

```
sudo sysctl kernel.dmesg_restrict=0
//sudo sysctl kernel.dmesg_restrict=0
sudo sysctl kernel.dmesg_restrict=0
//[ 0.103370] printk: console [tty0] enabled
//[ 4.854103] usb 1-2: FTDI USB Serial Device converter now attached to
ttyUSB0
sudo usermod -a -G tty mmc
sudo usermod -a -G dialout mmc
groups
//mmc adm tty dialout cdrom sudo dip plugdev lpadmin lxd sambashare
```

A transmissão UART será feita em dois softwares diferentes, um para envio e outro para recebimento.

A configuração da porta e velocidade é feita no arquivo **RS232Comm.h**:

```
#define BIT_RATE B9600

const char PORT1[] = "/dev/ttyUSB0";
```

```
const char PORT2[] = "/dev/ttyUSB0";

// Function prototypes
int openPort(const char* port);
void configPort(int fd);
```

Assim ao rodar o software de receptor e rodar o transmissor o terminal de recebimento receberá a mesma mensagem pois os pinos TX e RX do adaptador estão interligados. Sendo assim obteve-se sucesso até esta etapa.

Os outros arquivos podem ser encontrados no Github do projeto.

7.2 Inclusão do ESP32 como TX

Para testes iniciais ligou-se o pino TX0 do ESP32 na porta RX do adaptador.

O teste consiste em programar o ESP32 para envio de uma string "TESTE" seguida de um contador para visualizar no terminal.

O seguinte software foi escrito e compilado na Arduino IDE. Escolheu-se a placa e ao carregar no ESP32 teremos um transmissor via UART para os testes de software.

```
//TESTES COM TX ESP32 E RX ADAPTADOR
int i = 0;

void setup() {
  Serial.begin(9600); //CONFIGURA BAUD RATE DA UART
}

void loop() {
  Serial.print("teste"); //ESCREVE A MENSAGEM
  i++;
  Serial.println(i); //IMPRIME O VALOR DO CONTADOR
  if(i > 9) i=0;
  delay(500);
}
```

A partir disto, ligou-se o adaptador ao ESP32 com jumpers e compilou-se o seguinte código que fará leitura continuamente da porta RX:

```
int main() {
  int fd2; // file descriptors
  int readin, readinTot = 0; // Bytes read from Rx port
  char buffer[140]; // read buffer
  char* bufptr; // buffer pointer

  while(1){ //DEIXA O SOFTWARE PRESO PARA EFETUAR LEITURA CONTINUAMENTE
    // Open and configure ports
    fd2 = openPort(PORT2); // Port to read from (Rx)
    configPort(fd2); // Apply settings
```

```

// Read data from Rx port
bufptr = buffer;
// Read characters into our string buffer until get a carriage return \r or
  new line \n
while((readin = read(fd2, bufptr, buffer + sizeof(buffer) - bufptr - 1)) >
  0) {
  bufptr += readin;
  readinTot += readin;
  if (bufptr[-1] == '\n' || bufptr[-1] == '\r') break;
}
*bufptr = '\0'; // Null terminate the string so we can printf() it

printf("\nTotal bytes read: %d\n", readinTot);
printf("\nReceived message: %s\n", buffer);
}
return(0);
}

```

O receptor receberá as strings enviadas pelo ESP32 e se houver sucesso, no terminal veremos a saída enviada.

Algumas saídas do terminal Linux:

```

Total bytes read: 132
Received message: teste6
Total bytes read: 140
Received message: teste7

```

7.3 Implementação da fila ao software receptor:

A princípio somente uma classe simples foi usada para implementar o acesso a UART, os métodos são para ativar, desativar e ler a UART.

Serial
+ fd2: int + readin: int + readinTot: int + buffer: char + bufptr: char
+ SerialsOn(void): void + SerialsOff(void): void + SerialRead(void): string + SerialSize(void): unsigned

Figura 16: Classe Serial

No ESP32 gravou-se o seguinte código de teste:

```
//TESTES COM TX ESP32 E RX ADAPTADOR

int i = 0;

void setup() {
  Serial.begin(9600); //CONFIGURA BAUD RATE DA UART
}

void loop() {
  Serial.print("TESTE"); //ESCREVE A EMNSAGEM
  Serial.println(i);    //IMPRIME O VALOR DO CONTADOR
  i++;

  if(i==10)i=0;

  delay(500);
}
```

Primeiramente criou-se a classe para ativação, leitura e desativação do monitor Serial:

```
#include <stdio.h>
#include <string.h>
#include <unistd.h> // Unix standard functions
#include <fcntl.h>  // File control funcitons
#include <errno.h>  // Error number definitions
#include <termios.h> // POSIX terminal control definitions
#include "RS232Comm.h"
#include <string>
using namespace std;

class Serial{
private:
  int fd2;                // file descriptors
  int readin, readinTot = 0; // Bytes read from Rx port
  char buffer[140];       // read buffer
  char* bufptr;           // buffer ponter
public:
  void SerialIsOn();
  void SerialIsOff();
  string SerialRead();
  unsigned SerialSize();
};
```

```

void Serial::SerialIsOn(){
    // Open and configure ports
    fd2 = openPort(PORT2);           // Port to read from (Rx)
    configPort(fd2);                 // Apply settings

    // Read data from Rx port
    bufptr = buffer;
    // Read characters into our string buffer until get a carriage return \r or
    new line \n
    while((readin = read(fd2, bufptr, buffer + sizeof(buffer) - bufptr - 1)) >
        0) {
        bufptr += readin;
        readinTot += readin;
        if (bufptr[-1] == '\n' || bufptr[-1] == '\r') break;
    }
    *bufptr = '\0'; // Null terminate the string so we can printf() it
    SerialIsOff();
}

unsigned Serial::SerialSize(){
    return readinTot;
}

void Serial::SerialIsOff(){
    // Close the port(s)
    close(fd2);
}

string Serial::SerialRead(){
    return buffer;
}

```

E o seguinte código de teste para armazenar os dados enviados na UART pelo ESP32:

```

#include <stdio.h>
#include <string.h>
#include <iostream>
#include "Serial.h"
#include <list>

using namespace std;

unsigned i = 0;

int main() {
    Serial Serial1;

```

```

list <string> test;
int tam;
tam=10;

for(int i=0;i<tam;i++){
    Serial1.SerialIsOn();
    test.push_front(Serial1.SerialRead());
    cout << Serial1.SerialRead() << endl;
}

cout << "Tamanho da lista: " << test.size() << endl;

tam = test.size();

for(int i=0;i<tam;i++){
    cout << test.front() << endl;
    test.pop_front();
}

cout << "fim" << endl;

return 0;
}

```

Que fornece a seguinte saída:

```

TESTE1
TESTE2
TESTE3
TESTE4
TESTE5
TESTE6
TESTE7
TESTE8
TESTE9

Tamanho da lista: 10
TESTE9
TESTE8
TESTE7
TESTE6
TESTE5
TESTE4
TESTE3
TESTE2

```

TESTE1

fim

8 Software Smartphone

A desenvolver.

9 Machine Learning

Aqui serão desenvolvidas a parte de treinamento do modelo para previsão. iniciou-se a pesquisa e estou travado em um bug no google colab.

Para a implementação do modelo que fará a previsão de chuva ou não serão usados os sensores de temperatura, umidade e luminosidade conforme já citados.

Agora é necessário obter um banco de dados ou obter um com os próprios sensores que serão usados.

Será necessário as seguintes etapas para utilização do modelo no ESP32:



Figura 17: Diagrama de processos Tensorflow Lite

O modelo será treinado no Google CoLab e salvo em Hexadecimal para ser movido para o Arduino. Os dados foram divididos em 90% para treinamento e 10% para teste.

9.1 Banco de dados obtido

Os dados foram amostrados a cada minuto, computados e carregados suavizados com médias de 15 minutos. Os dados são informações de tempo em UTC.

O banco de dados foi obtido do site Machine Learning Repository e conta com os seguintes dados:

1. Data: em UTC.
2. Hora: em UTC.
3. Temperatura interior (sala de jantar), em °C.
4. Temperatura interior (ambiente), em °C.
5. Temperatura de previsão do tempo, em °C.
6. Dióxido de carbono em ppm (sala de jantar).
7. Dióxido de carbono em ppm (sala).
8. Umidade relativa (sala de jantar), em %.
9. Umidade relativa (ambiente), em %.
10. Iluminação (sala de jantar), em Lux.
11. Iluminação (sala), em Lux.
12. Chuva, a proporção dos últimos 15 minutos em que foi detectada chuva ([0,1]).
13. Pôr do sol.
14. Vento, em m/s.
15. Luz solar na direção oeste, no Lux.
16. Luz solar na direção leste, no Lux.
17. Luz solar na direção sul, no Lux.
18. Irradiância solar, em W/m ² .
19. Motor entálpico 1, 0 ou 1 (liga-desliga).
20. Motor entálpico 2, 0 ou 1 (liga-desliga).
21. Motor turbo entálpico, 0 ou 1 (liga-desliga).
22. Temperatura exterior, em °C.
23. Humidade relativa exterior, em %.
24. Dia da semana (calculado a partir da data), 1=Seg, 7=Dom.

Tabela 2: Características do banco de dados obtido - Original

Porém como já apresentado, os sensores usados serão de temperatura, luminosidade e umidade. Então o modelo considerará somente os sensores embarcados. Sendo assim os dados utilizados serão:

1. Data
2. Hora
3. Temperatura interior (ambiente/sala), em °C.
4. Umidade relativa (ambiente/sala), em %.
5. Iluminação (ambiente/sala), em Lux.
6. Luz solar na direção oeste, no Lux.
7. Luz solar na direção leste, no Lux.
8. Luz solar na direção sul, no Lux.
9. Temperatura exterior, em °C.
10. Umidade relativa exterior, em %.
11. Chuva, a proporção dos últimos 15 minutos em que foi detectada chuva ([0,1]).

Tabela 3: Características do banco de dados - Adaptado

Os dados podem ser acessados em adaptado.csv. Os dados foram adaptados e contam com valores booleanos para chuva, valores dos sensores, sem data nem hora.

10 Referencias

1. Notas de aula;
2. <https://www.cmrr.umn.edu/~strupp/serial.html>
3. <http://www.tldp.org/HOWTO/Serial-Programming-HOWTO/index.html>
4. <http://man7.org/linux/man-pages/man3/termios.3.html>
5. <https://man7.org/linux/manpages/man2/fcntl.2.html>