

INTEGRAÇÃO JAVA COM ARDUINO

Alessandro A. M. De Oliveira³, Alexandre O. Zamberlan³, Reiner F Perozzo³, Rafael O. Gomes¹; Sergio R. H Righi², Pecilces P. Feltrin²

RESUMO

A integração de Linguagem de programação é importante para que se possa utilizar diversas linguagens em um software, este artigo tem o intuito de mostrar de forma técnica e detalhada a integração do Java com o Arduino, visando também a integração de sensores, onde se possa visualizar os dados no instantaneamente. Desta forma é possível utilizar vários equipamentos para a obtenção de dados que serão lidos, tratados e interpretados pelas linguagens em questão.

Palavras-chave: Automação; Arduino; Java;

1. INTRODUÇÃO

Muitos softwares dependem da coleta e tratamento de dados através de dispositivos externos, que por sua vez necessitam de uma linguagem diferente a qual o software utiliza usualmente, sendo assim é feita a integração das linguagens. Diversas linguagens de programação são utilizadas no desenvolvimento de software com isso existem vários desafios para integrar diferentes linguagens, para solucionar esses desafios existem técnicas para facilitar o desenvolvimento.

A linguagem Java é bastante utilizada no desenvolvimento de software, seu código é aberto e utilizado por um grande número de desenvolvedores. Também há muitas bibliotecas que facilitam o desenvolvimento, uma dessas bibliotecas é chamada de RXTX que será utilizada na integração Java com o Arduino.

Essa integração será realizada para que valores de um Encoder sejam recebidos pelo Arduino e enviados para uma aplicação que é desenvolvida em Java, para que esses dados sejam tratados.

¹ Acadêmico do Curso de Sistema de Informação – UNIFRA. rafael.degomes@gmail.com

Acadêmico do Curso de Ciência da Computação – UNIFRA. feltrin10@gmail.com

² Acadêmico do Curso de Ciência da Computação – UNIFRA. a.r-1982@hotmail.com

³ Professor do Curso de Ciência da Computação – UNIFRA. alessandroandre@unifra.br

³ Professor do Curso de Ciência da Computação – UNIFRA. reiner.perozzo@gmail.com

³ Professor do Curso de Ciência da Computação – UNIFRA. zamberlam@gmail.com



2. Ferramentas Utilizadas

Neste projeto foram utilizadas diversas ferramentas que serão abordadas a seguir.

2.1. Arduino

Arduino é uma placa de prototipagem eletrônica que integra *hardware* e software em sua placa ha um microcontrolador Atmega tem suporte para entrada e saída de dados, com uma linguagem de programação baseada em C, um dos objetivos da criação do projeto Arduino foi para que possa ser feito vários projetos com custos acessível e fácil de programar (Arduino, 2013). Existem várias extensões para o Arduino, como *Shields* de internet, GPS, GSM entre outros, A Figura 1 mostra o Arduino.

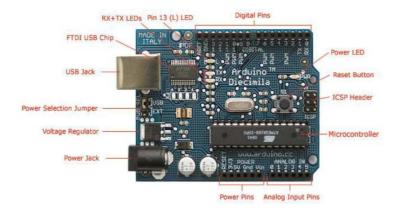


Figura 1: Arduino.

Fonte: ARDUINO. An open-sourceelectronicsprototypingplatform. Disponível em: http://www.arduino.cc. Acesso em: 11 fev.2014.

2.2. Java

Linguagem de Programação é orientada a objetos, foi desenvolvida em Chicago, a linguagem java não é compilada para códigos nativos mas sim compiladas para *bytecode* que essa compilação é feita por uma maquina virtual. Deve se levar em conta as suas características principais para criar códigos, é Orientada a Objetos, segurança, sintaxe é similar a C, varias bibliotecas prontas.



Como java é uma linguagem *OpenSource* ha muitas comunidades que ajudam no seu desenvolvimento, o java também tem uma grande vantagem a outras linguagem é a possibilidade de um mesmo *software* ser executa em diversas plataformas sob uma mesma compilação, a Figura 3 mostra um exemplo de código, esse exemplo cria uma classe animal e duas similares que quando são chamadas mostram o resultado do retorno da função.

```
public abstract class Animal {
    public abstract void fazerBarulho();
}

public class Cachorro extends Animal {
    public void fazerBarulho() {
        System.out.println("AuAu!");
    }
}

public class Gato extends Animal {
    public void fazerBarulho() {
        System.out.println("Miau!");
    }
}
```

Figura 3. Exemplo Código Linguagem Java

2.3. Biblioteca RXTX

Com a grande facilidade da linguagem Java de integrar diversas plataformas, são criadas bibliotecas para possibilitar o reaproveitamento do código, a biblioteca RXTX faz a comunicação tanto serial quanto paralela da porta USB, desta maneira os dados são enviados do Arduino para o aplicativo. Para iniciar a biblioteca basta importar para a IDE de desenvolvimento e iniciar a sua compilação. Seus códigos podem ser todos alterados fazendo assim com que tenha mais controle sobre a aplicação.

2.4. Encoder

Encoder é um sensor eletromecânico que conta e reproduz pulsos elétricos, conforme a forma que o eixo é rotacionado. Ele é utilizado para conversão de movimentos rotativos ou de deslocamentos que gera uma quantidade de pulsos por



volta. Com esses pulsos é possivel calcular as medidas de velocidade de rotação. Figura 6 mostra o Encoder.



Figura 6. Encoder

Fonte: Metalatex. **Guia Geral de Produtos Automação**.Disponível em < http://www.metaltex.com.br/guias/ga.pdf>.Acesso em 12 Jun. 2014.

3. INTEGRAÇÃO

Os dados gerados pelo Encoder são obtidos pelo Arduino, enviados atraves da biblioteca RXTX para a aplicação em Java.

Figura 7. Código da Biblioteca RXTX



Após a instalação das *IDEs* tanto do Arduino quanto a do Java foi também importada a biblioteca RXTX. A Figura 7 mostra parte do código da biblioteca, esta mostra a comunicação com a porta serial, que é responsável por enviar os dados do arduino para o Java. Uma ves definida a taxa de transferência em bauds, e a porta serial o *software* ira iniciar a comunicação entre os dois componentes, e mostrara na tela os dados que estão sendo obtidos pela porta serial.

No arduino foi feita a inicialização das variáveis do encoder, para que possa ser recebido pela porta serial e enviado para a aplicação. Foi utilizado o Serial Print para que se possa ser visualizado, na Figura 8 é mostrado parte do código do encoder.

```
File Edit Sketch Tools Help
#define ENC_A AO // Define que no Analogico O será o pino ENC_A
#define ENC_B Al // Define que no Analogico l será o pino ENC_B
#define ENC PORT PINC
 void setup()
{/* Define pinos de entrada e de Saida do Arduino */
 pinMode(ENC_A, INPUT); // Define o ENC_A como Entrada
digitalWrite(ENC_A, HIGH); // Define o ENC_A como Alto para ligar
  pinMode(ENC_B, INPUT); // Define o ENC_B como Entrada
  digitalWrite(ENC_B, HIGH); // Define o ENC_B como Alto para ligar
  Serial.begin (115200); // Taxa em bauds
 Serial.println("Start");
void loop()
 static intl6 t counter = 0;
                                  //esta variável será alterado pela entrada de encoder
 uintl6_t tmpdata;
 tmpdata = read_encoder(); // Ler do Encoder
  if (tmpdata) {
    String pl, p2, palayra; // Declara como String as variaveis
    pl = String(counter, DEC); // Recebe Valores
    p2 = String(millis(), DEC); // Recebe Valores
    pl.concat("X"); // Concatena
    pl.concat(p2);
    Serial.println(pl); //Mostra na Serial o valor concatenado.
    counter += tmpdata;
```

Figura 8: Codigo para receber os dados do Encoder.

4. CONCLUSÃO

É possível fazer a integração de muitas linguagens de programação e de vários dispositivos para que se tenha um melhor desempenho.

Existem várias formas de chegar até essas integração, neste trabalho utilizou a integração do Arduino com o Java, possibilitando assim disponibilizar os dados adquiridos pela plataforma Arduino em outra linguagem de programação.



REFERÊNCIAS

- ARDUINO. An open-sourceelectronicsprototypingplatform. Disponível em: http://www.arduino.cc. Acesso em: 17 out.2012.
- THOMAZINI, Daniel. ALBUQUERQUE, Pedro U. B. Sensores industriais Fundamentos e Aplicações. 5º ed. São Paulo: Érica, 2005 . 222p.
- SABER ELETRONICA, São Paulo: Editora Saber, n. 405, out. 2006.
- DEVMEDIA. Utilizando a API RXTX para manipulação da serial Parte III Disponível em: < http://www.devmedia.com.br/utilizando-a-api-rxtx-para-manipulacao-da-serial-parte-iii/7171>. Acesso em: 15 julho.2014.
- G. Cornell, C. S. Horstmann, Métodos Nativos, São Paulo, 2003, pp. 755-785.
- HARVEY M. Deitel. Java: Como Programar. 6 ed. São Paulo: Pearson education do Brasil, 2005.
- ROSÁRIO, João Maurício, Princípios de Mecatrônica, São Paulo, Prentice Hall, 2005.