

ScanParking

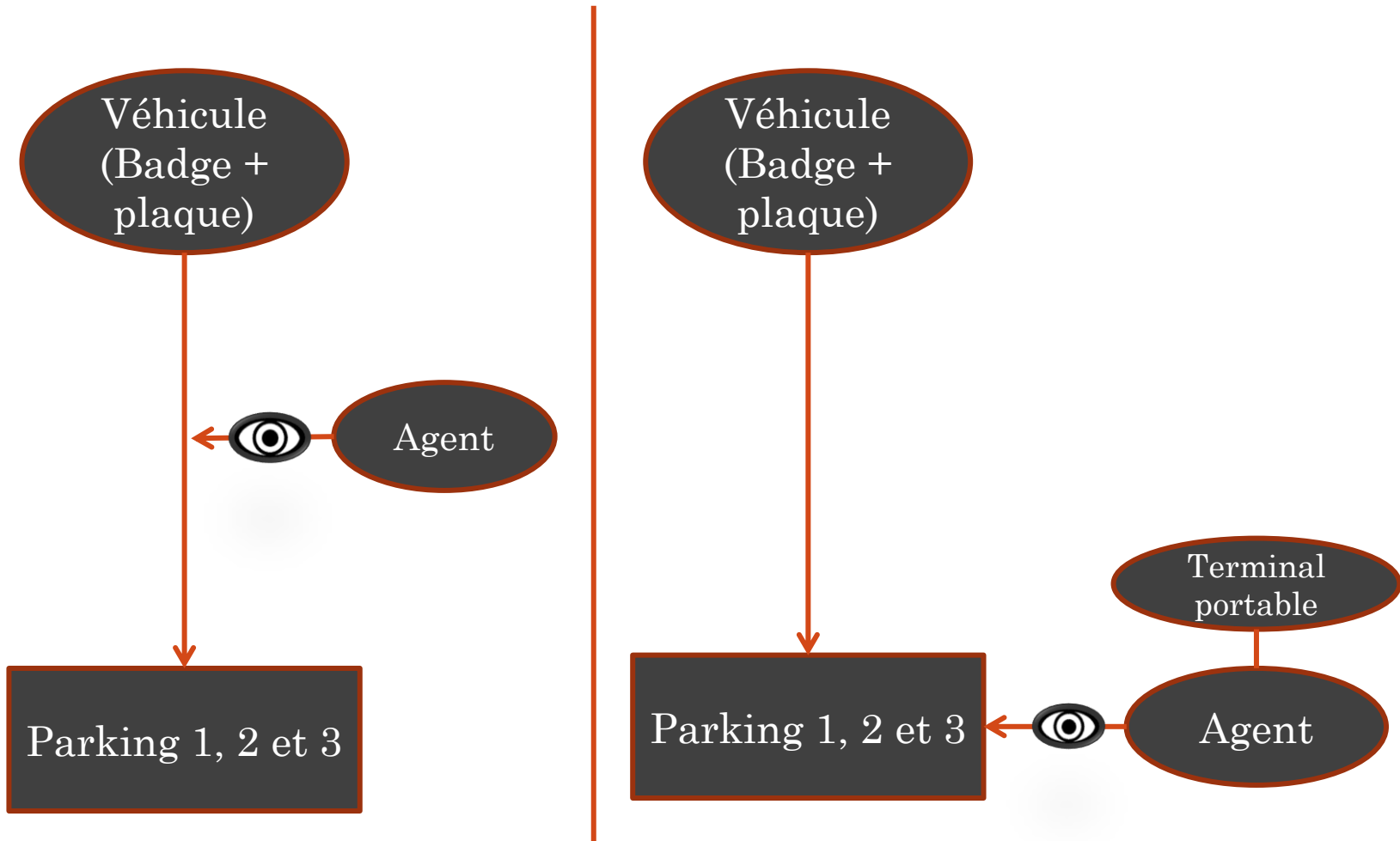
Projet BTS SN

2018-2019

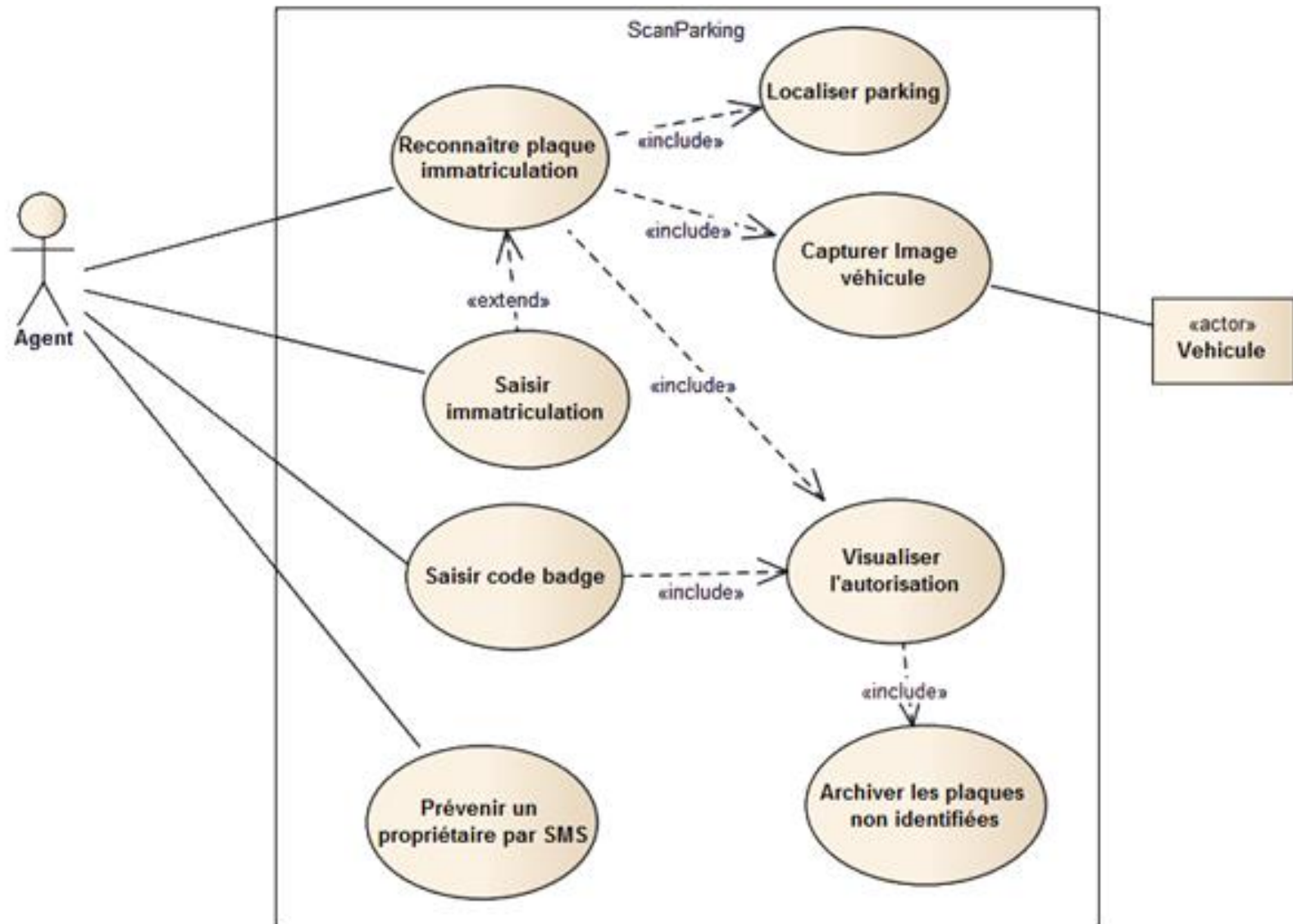
SOMMAIRE

- Présentation du projet
- Cas d'utilisation
- Exigences
- Matériel
- Architecture logicielle
- Fonctionnement global
- Partie personnelle

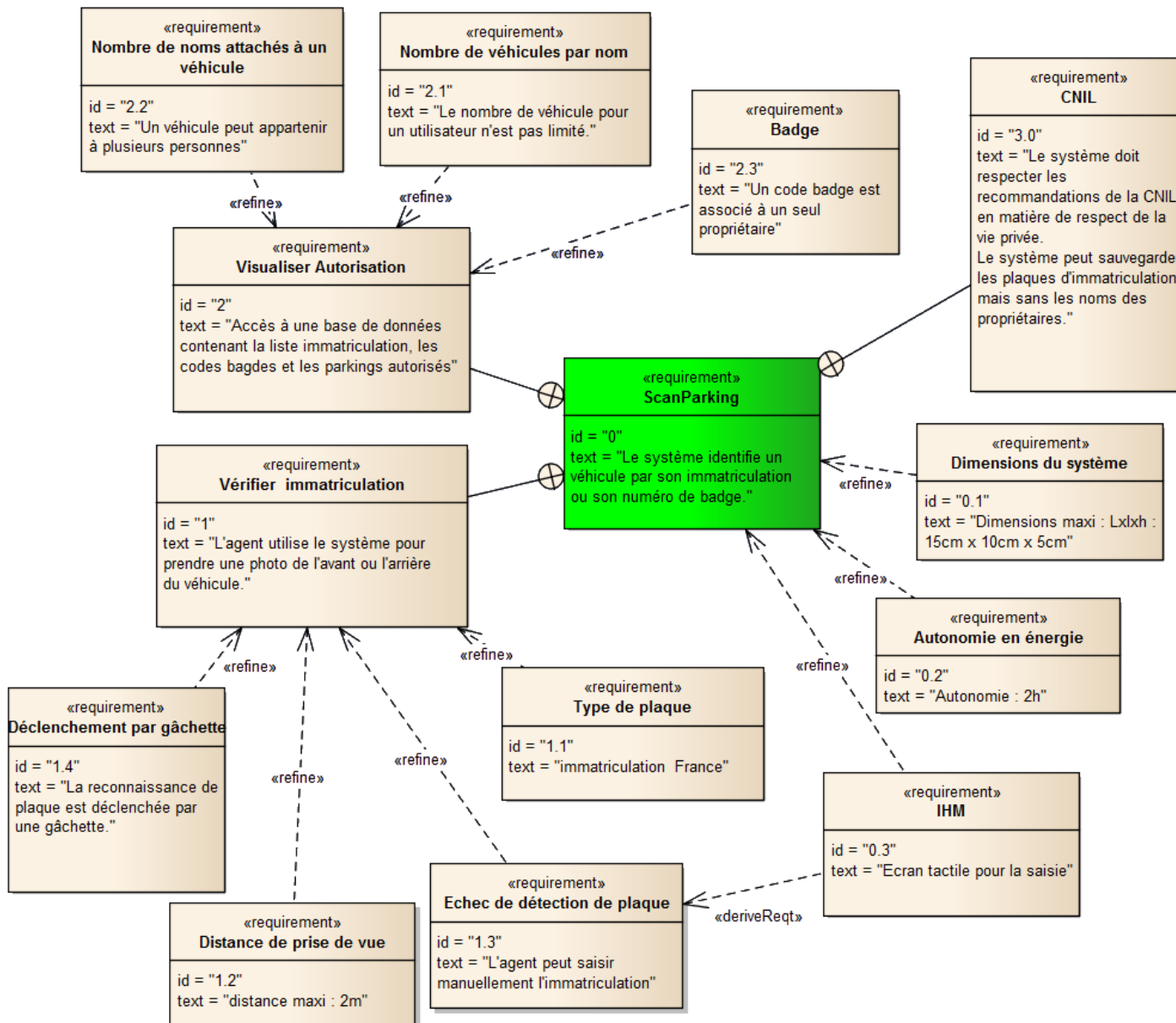
Présentation du projet



Cas d'utilisation

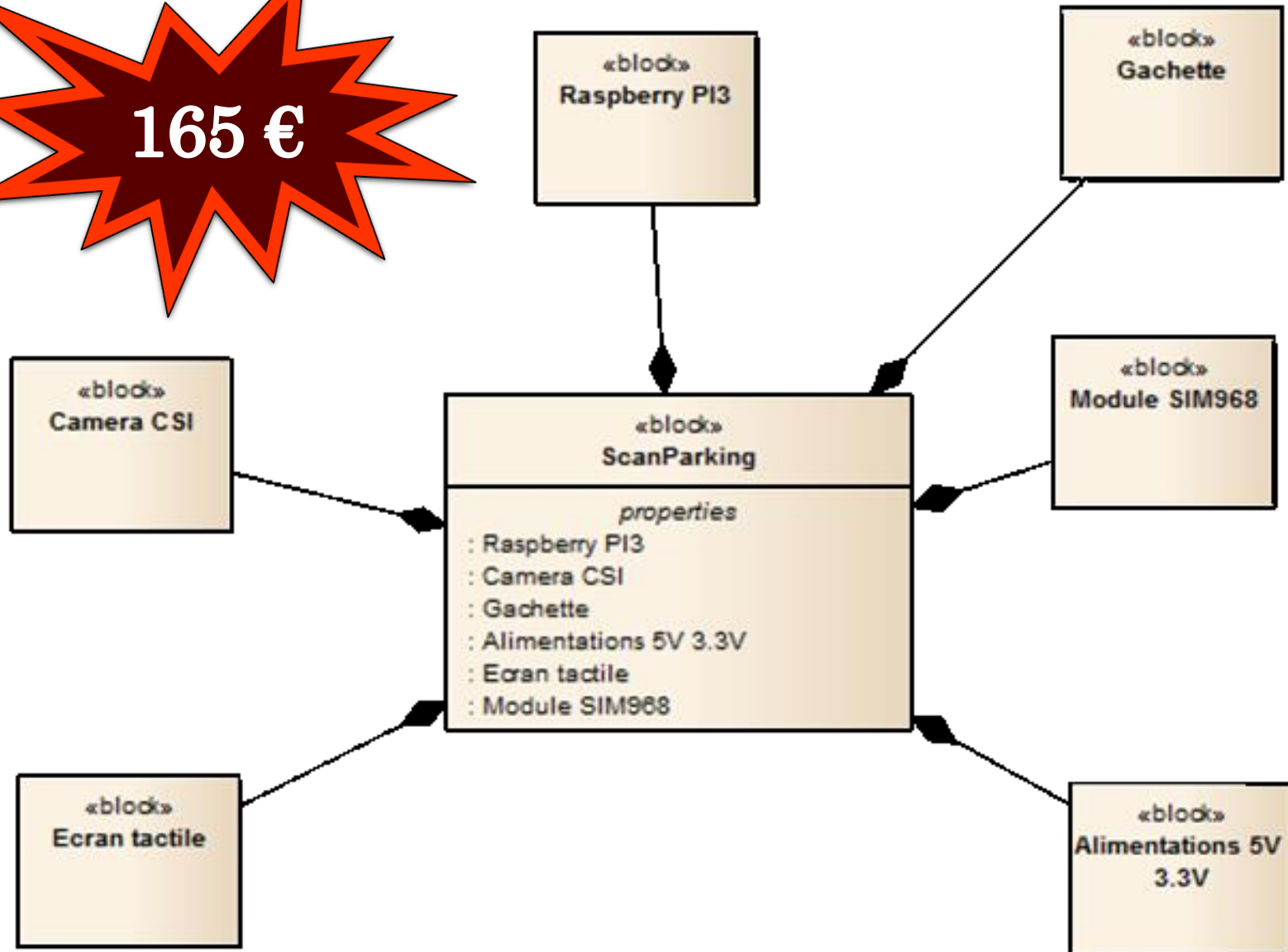


Exigences



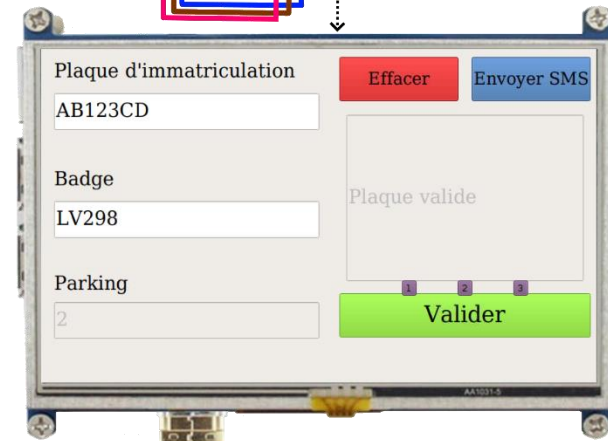
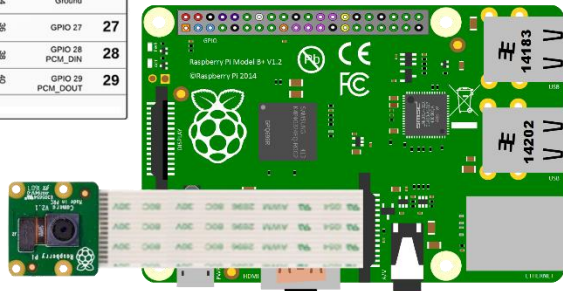
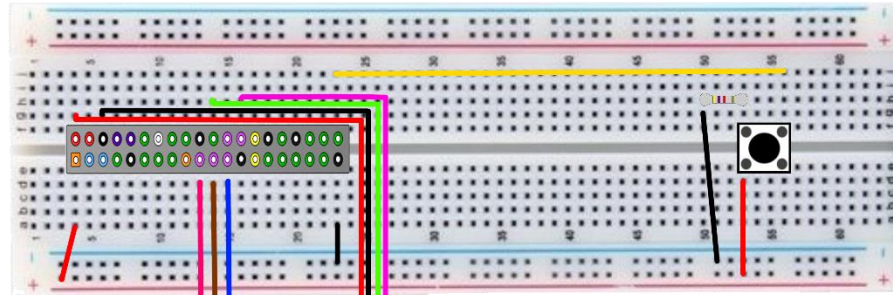
Architecture matérielle

165 €

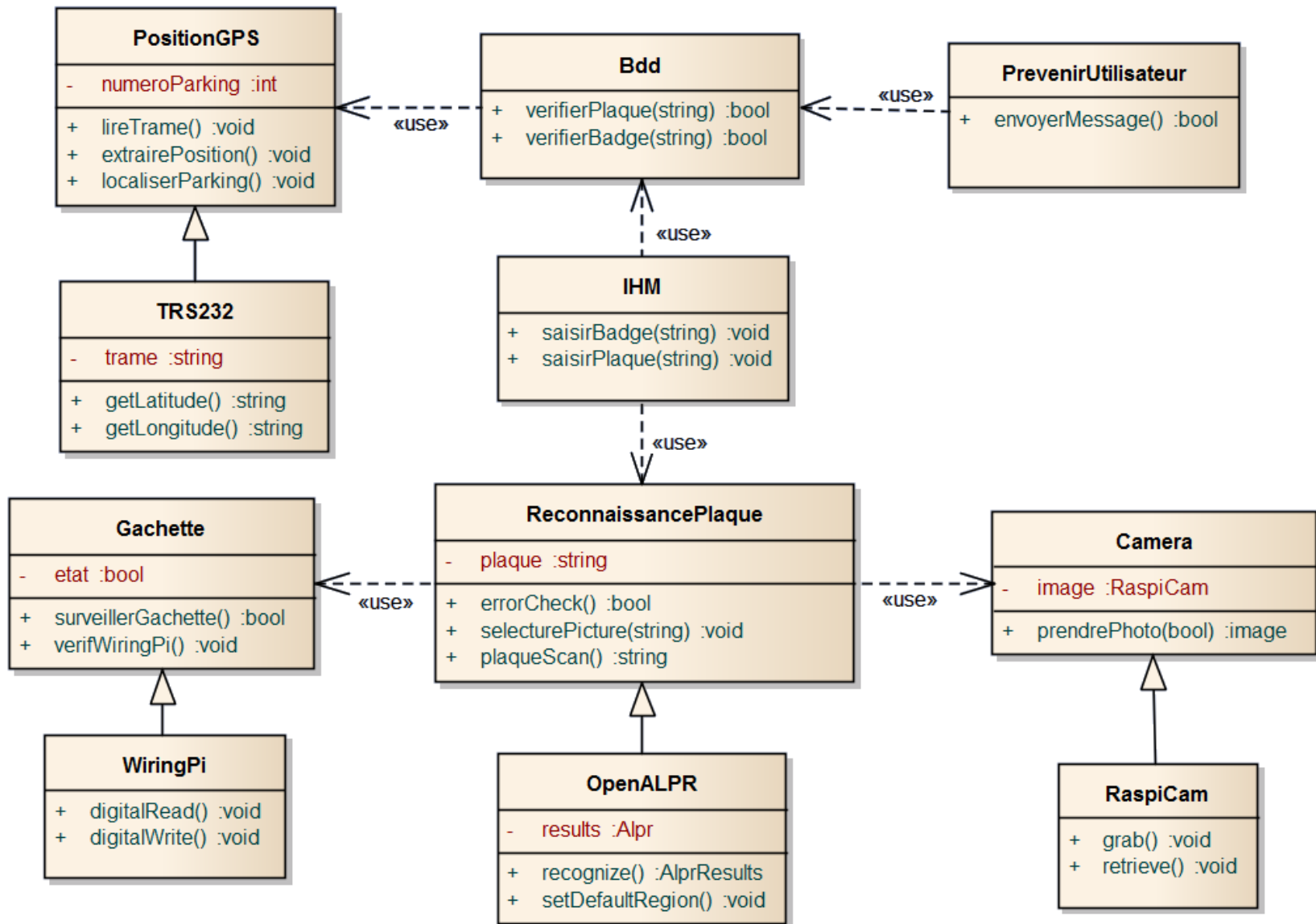


Architecture matérielle

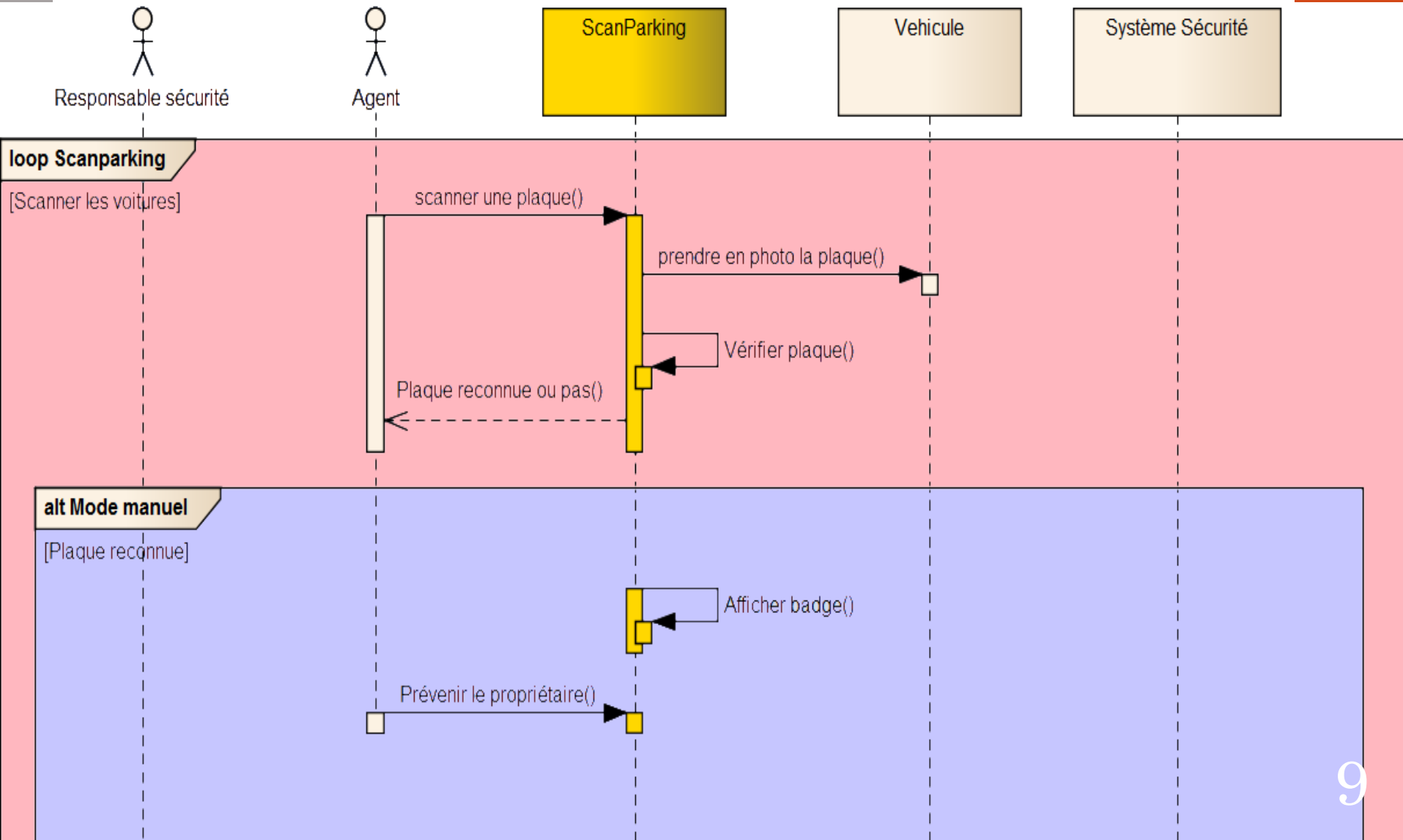
Raspberry Pi 3 Model B (J8 Header)					
GPIO#	NAME			NAME	GPIO#
	3.3 VDC Power			5.0 VDC Power	
8	GPIO 8 SDA1 (I2C)			5.0 VDC Power	
9	GPIO 9 SCL1 (I2C)			Ground	
7	GPIO 7 GPCLK0			GPIO 15 Tx0 (UART)	15
	Ground			GPIO 16 Rx0 (UART)	16
0	GPIO 0			GPIO 1 PCM_CLKPWMD	1
2	GPIO 2			Ground	
3	GPIO 3			GPIO 4	4
	3.3 VDC Power			GPIO 5	5
12	GPIO 12 MOSI (SPI)			Ground	
13	GPIO 13 MISO (SPI)			GPIO 6	6
14	GPIO 14 SCLK (SPI)			GPIO 10 CE0 (SPI)	10
	Ground			GPIO 11 CE1 (SPI)	11
30	SDA0 (I2C ID EEPROM)			SCL0 (I2C ID EEPROM)	31
21	GPIO 21 GPCLK1			Ground	
22	GPIO 22 GPCLK2			GPIO 26 PWM0	26
23	GPIO 23 PWM1			Ground	
24	GPIO 24 PCM_FS/PWM1			GPIO 27	27
25	GPIO 25			GPIO 28 PCM_DIN	28
	Ground			GPIO 29 PCM_DOUT	29

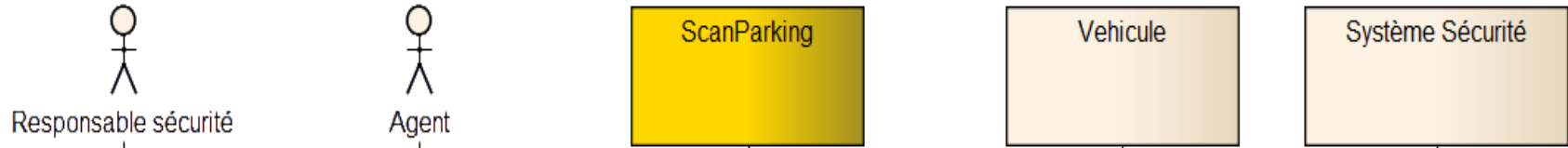


Architecture logicielle



Fonctionnement global





[Plaque non reconnue]

par Mode manuel identification

[Plaque immatriculation saisie]

Saisir plaque()

Vérifier plaque()

Plaque reconnue ou pas()

alt Vérification plaque ultime

[Plaque non connue]

Enregistrer plaque horodatée
et géolocalisée()

[Plaque connue]

Afficher badge()

Prévenir le propriétaire()



[Badge saisi]

Saisir le badge()

Vérifier badge()

Badge connu ou pas()

alt Vérification badge ultime

[badge non connu]

Enregistrer badge horodaté et géolocalisé()

[badge connu]

Afficher plaque()

Prévenir le propriétaire()

Partie personnelle

Partie 1 : Capture et analyse de plaque

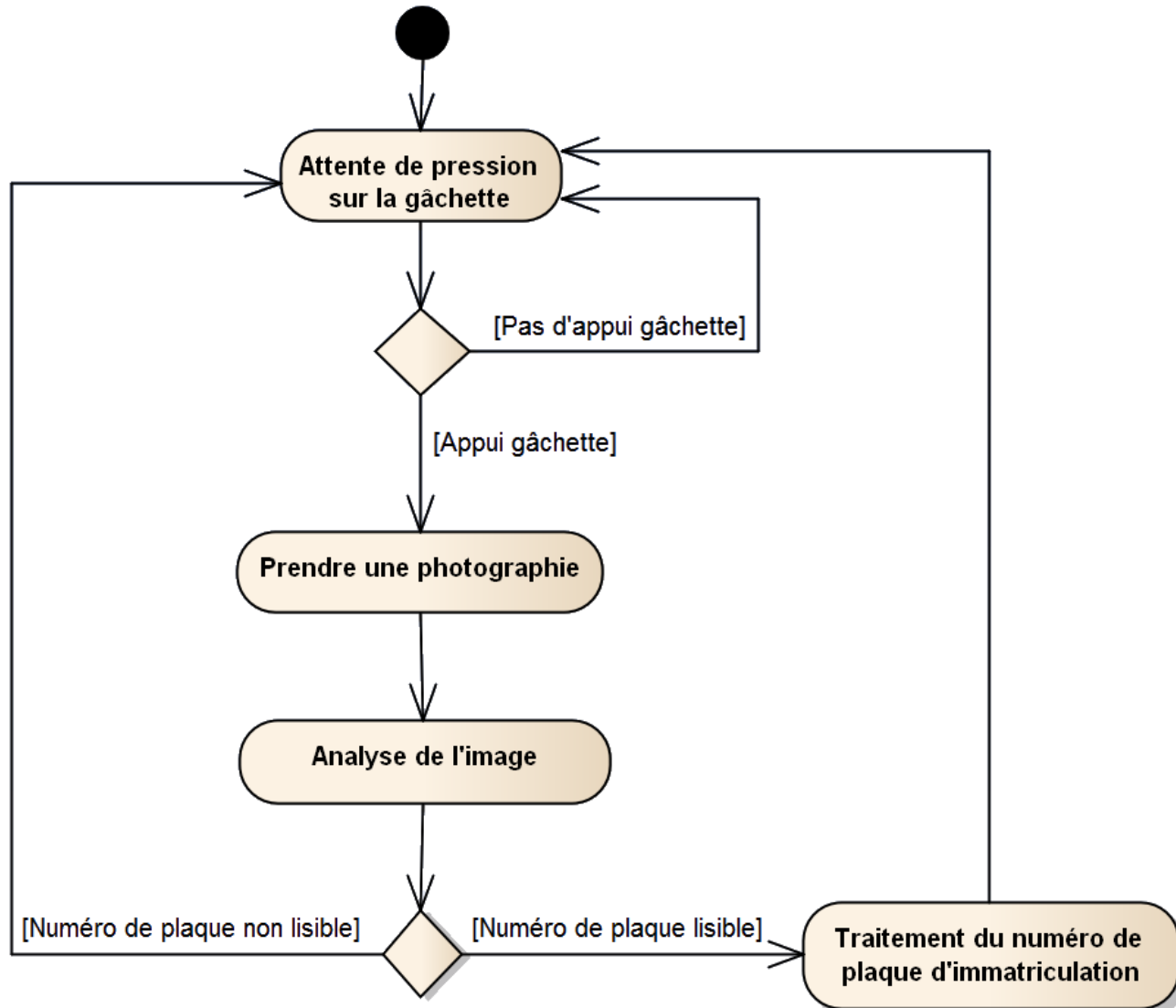
Partie 2 : IHM + Bases de données

Partie 3 : Géolocalisation + SMS

Partie 4 : Connectique et gestion du matériel

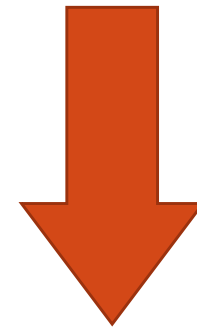
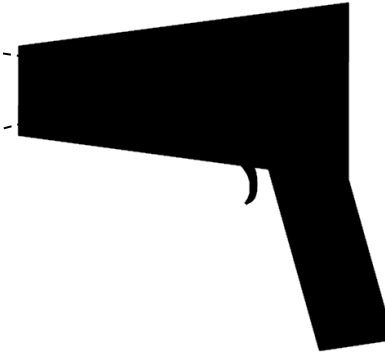
Partie personnelle

Fonctionnement global :



Partie personnelle

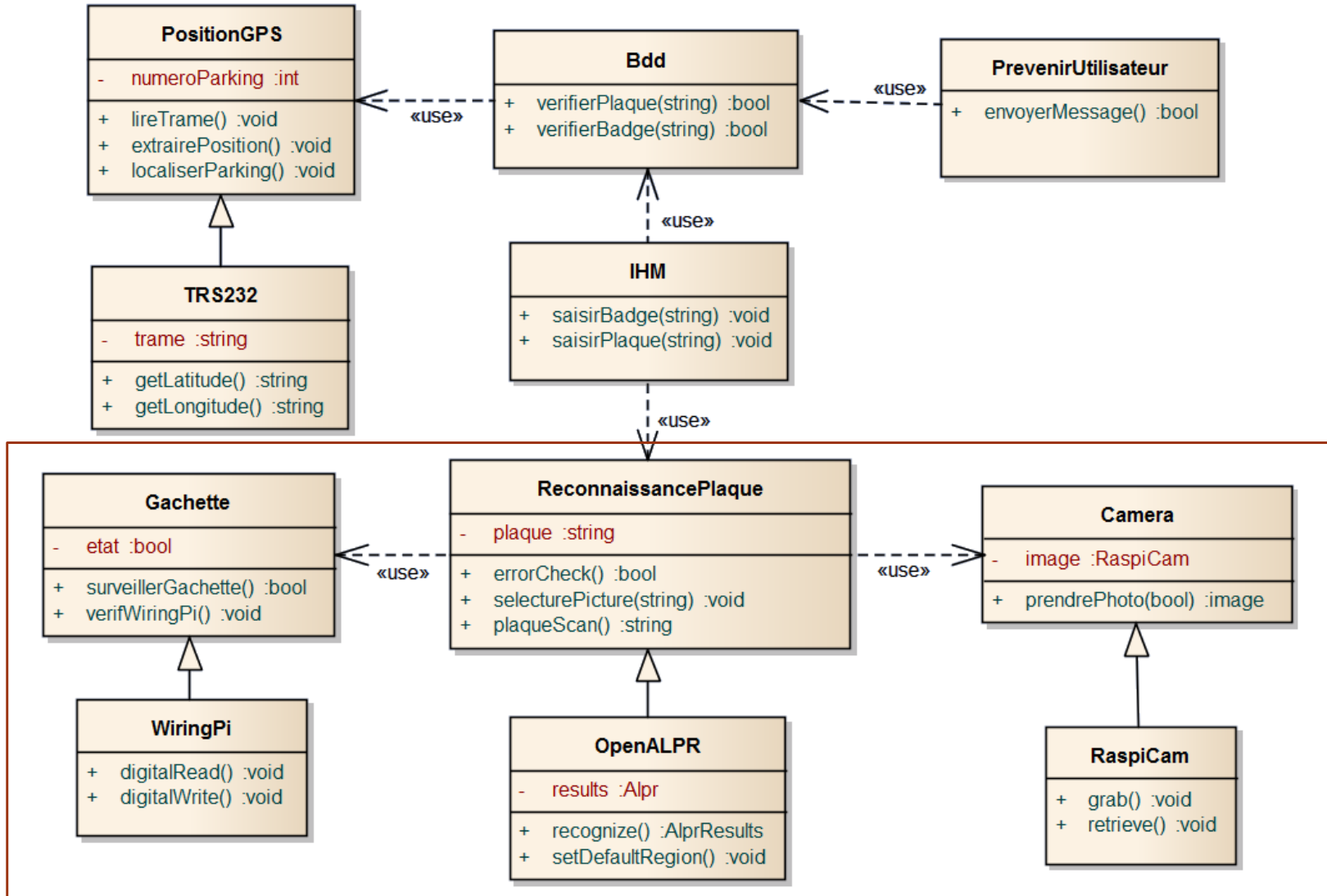
Fonctionnement global :



```
pi@raspberryGuillaume:~/ScanParking $ ./ScanParking  
AL003VV
```

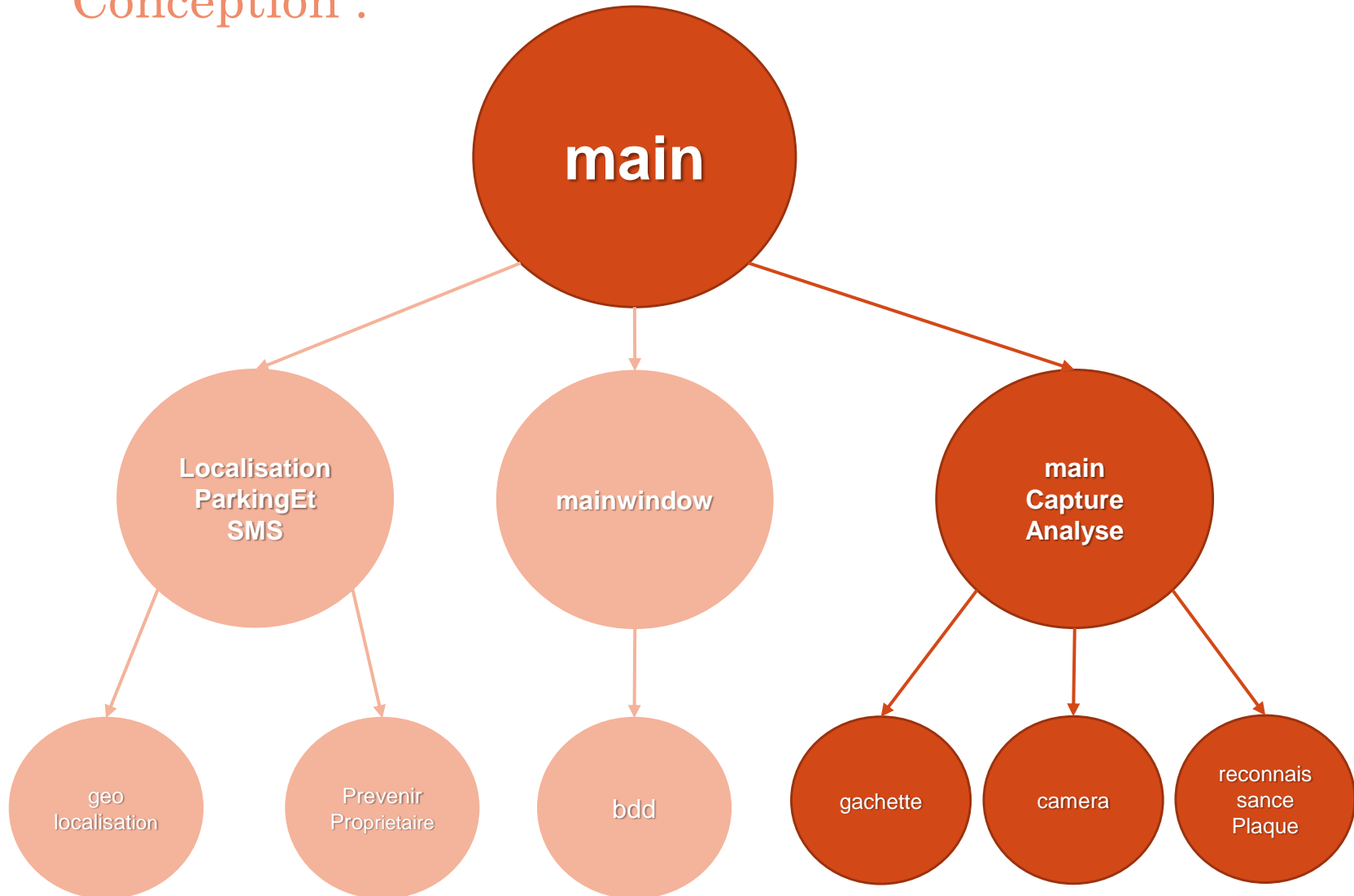
Partie personnelle

Architecture logicielle :



Partie personnelle

Conception :



Partie personnelle

Conception :

mainCaptureAnalyse.cpp :

```
void CMainScanParking::run()
{
    QString numPlaque;
    Gachette gachette;
    Camera camera;
    ReconnaissancePlaque reconnaissancePlaque;

    gachette.errorCheck();
    camera.errorCheck();
    reconnaissancePlaque.errorCheck();
    while(1)
    {
        gachette.surveillerGachette(); //Surveillance de la gachette est bloquante
        camera.prendrePhoto();
        numPlaque = QString::fromStdString(reconnaissancePlaque.scanPlaque("/home/pi/imagePlaque.jpg"));

        emit MonSignal(numPlaque); //Envoi du signal avec le numero de plaque
    }

    camera.release(); // Cette methode n'est jamais appelée dans cette configuration
}
```

Partie personnelle

Conception :

gachette.cpp :

```
Gachette::Gachette()
{
    wiringPiSetup();
    portGachette = 29; // configuration du port GPIO d'ecoute du signal gachette
    gachettePression = 0;
    pinMode(portGachette, INPUT);
}

void Gachette::surveillerGachette()
{
    while(1)
    {
        if (digitalRead(portGachette) == LOW && gachettePression == 0)
        {
            std::cout << "Pression gachette" << std::endl;
            gachettePression = 1;
            break;
        }

        if (digitalRead(portGachette) == HIGH)
        {
            gachettePression = 0;
        }
        delay(20);
    }
}
```

Partie personnelle

Conception :

camera.cpp :

```
Camera::Camera()
{
    //set camera parameters
    m_camera.set(CV_CAP_PROP_FORMAT, CV_8UC1); //Format of the Mat objects returned by retrieve()
    nbImage = 7;
}
bool Camera::errorCheck()
{
    //Check if camera is opened
    if (!m_camera.open())
    {
        std::cerr << "Error opening the camera" << std::endl;
        return 1;
    }
}
void Camera::prendrePhoto()
{
    std::cout << "Prise de la photo" << std::endl;
    for (int i=0; i<nbImage; i++)
    {
        m_camera.grab();           // Grabs the next frame from capturing device
        m_camera.retrieve(image);   // Save the grabbed frame
    }
    cv::imwrite("/home/pi/imagePlaque.jpg",image);
}
```

Partie personnelle

Conception :

reconnaissancePlaque.cpp :

```
std::string ReconnaissancePlaque::scanPlaque(std::string image)
{
    std::cout << "Analyse de l'image" << std::endl;
    alpr::AlprResults results = openalpr.recognize(image); // Recognize an image file.

    if (results.plates.size() == 0)
    {
        return "Plaque non lisible";
    }

    alpr::AlprPlateResult plate = results.plates[0];
    alpr::AlprPlate candidate = plate.bestPlate;
    numeroPlaque = candidate.characters;

    for(unsigned int i = 0; i < numeroPlaque.size())
    {
        if (numeroPlaque[i] == 'O') numeroPlaque[i] = '0';
        if (numeroPlaque[i] == 'U') numeroPlaque[i] = 'V';
        if (numeroPlaque[i] == 'I') numeroPlaque[i] = '1';
        i++;
    }

    std::cout << "Numero de plaque : " << numeroPlaque << std::endl;

    return numeroPlaque;
}
```