SISTEMA DE MONITORAMENTO RESIDENCIAL

Jennifer Gladys P Cavalcante

Programa de Engenharia Eletrônica Faculdade Gama - Universidade de Brasília St. Leste Projeção A - Gama Leste, Brasília-DF, 72444-240 email: jennifercavalcante.unb@gmail.com Renato da Costa Motta Jr

Programa de Engenharia Eletrônica Faculdade Gama - Universidade de Brasília St. Leste Projeção A - Gama Leste, Brasília-DF, 72444-240 email: renato.motta.jr@gmail.com

RESUMO

Projeto visa um sistema de monitoramento que busca inibir a invasão a residências a um menor custo. Uma câmera capaz de seguir transeuntes, além de inibir ações criminosas na propriedade ou espaço público, também ajuda na obtenção de imagens onde a identificação de pessoas se torna mais provável.

1. INTRODUÇÃO

Os roubos a residências cresceram no DF. Segundo dados da Secretaria da segurança pública do Distrito Federal, em maio de 2018 foram 66 e em 2017,63_[1].

Outro dado ainda para o Distrito Federal de 2017 diz que uma residência era invadida a cada 16 horas.

Não só no DF mas como em todo país, a criminalidade tem aumentado significativamente, fazendo com que a procura por segurança eletrônica nos últimos anos teve um aumento significativo, com o interesse de dificultar a ação de marginais, principalmente em épocas de férias e festivas_[3]. Sendo comprovada a redução de tentativas de furtos quando se adota uma segurança eletrônica. Se sentir seguro se tornou algo consideravelmente importante na rotina das pessoas. Com a onda de violência que tomou conta do Brasil e do mundo, o monitoramento para a própria segurança. Grande parte desse processo de monitoramento se dá a partir da segurança eletrônica, ou seja, câmeras, alarmes e outros equipamentos eletrônicos presentes no dia a dia da maioria das pessoas.

Registros históricos mostram que as primeiras câmeras de segurança surgiram na cidade mais populosa dos Estados Unidos, Nova Iorque. Policiais decidiram instalar câmeras pelas ruas da cidade para melhorar o monitoramento diário. Na década de 70, fitas cassetes começaram a ser usadas para gravar as imagens provenientes das câmeras de segurança, não tendo mais necessidade de alguém ficar monitorando as câmeras 24 h/d. Nos anos 80 as câmeras

ganharam mais importância e passaram a ser usadas em lugares com grande circulação de pessoas, na vigilância policial, controle do tráfego aéreo, entre outros.

2. DESENVOLVIMENTO

O projeto com o uso da Raspberry Pi visa desenvolver um sistema de monitoramento residencial, primeiramente pensado para um corredor, a fim de que haja um monitoramento em tempo real visando diminuir o tempo de resposta de uma ação em caso de invasão do perímetro.

O escopo do projeto foi delimitado em sua aplicação, tendo em vista os recursos disponíveis para sua execução. A movimentação da câmera será dada em um plano, com excursão em arco de 180° nesse. Tal movimentação se dá entre 5 posições pré definidas, variando de 30° entre si e também a partir dos limites (0° e 180°).

Para detecção são usados 3 sensores, a partir dos quais definimos as 5 posições mencionados anteriormente da seguinte forma: com 3 sensores podemos obter 8 combinações distintas, porém a ativação dos dois sensores dos cantos sem a ativação do central é altamente improvável; assim sendo agrupamos este estado com os estados 000 (todos os sensores inativos) e 111 (todos os sensores ativos) no estado de ativação do sensor central isoladamente (010), obtendo assim 5 estados. Dividindo os 180° nas 6 fatias entre os estados obtemos uma angulação de 30°.

De posse das informações anteriores é possível observar a movimentação em um certo espaço e mover a câmera de acordo, restando as ações de filmagem e notificação do usuário do sistema.

Por uma questão de limitação de memória eficiência de utilização da mesma se optou pela não gravação das imagens. Ao invés disso, assim que um dos sensores capta movimento, é enviado um link para um email pré cadastrado, a partir do qual o usuário pode acompanhar a

filmagem feita pela câmera que acompanha a movimentação no local vigiado.

As operações de pré cadastro e de definição dos ângulos de movimento da câmera (caso se deseje alterar o padrão já explicitado) devem ser feitas por profissional capacitado durante a instalação do aparelho. O usuário final possui as liberdades de ativação do sistema e de acompanhamento do mesmo em caso de disparo das funções de filmagem e *streaming*.

3. REQUISITOS

- Conhecimentos básicos de circuitos eletrônicos;
- Linguagem de programação em C e Python;
- Conhecimento em Raspberry Pi e Linux;
- Sensores PIR HC-SR501;
- Motor: Micro Servo 9g SG90;
- WebCam

4. DESCRIÇÃO DO HARDWARE

RASPBERRY PI

A Raspberry Pi 3 Model B possui processador Quad Core de 64bits e 1.2GHz ARMv7, 1GB de memória RAM e WiFi e Bluetooth integrados. Alem disso conta com entrada HDMI, 4 portas USB e 40 pinos GPIO. O datasheet deste e de outros componentes utilizados nesse trabalho se encontram na seção 8 - Referências - ao final deste documento.

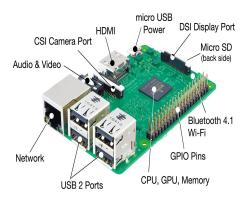


Foto 4.1 - Raspberry Pi 3-B

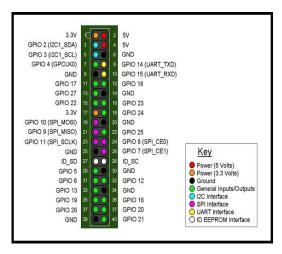


Foto 4.2 - Pinagem Raspberry Pi

Моток

O servo motor S90 9g Tower Pro possui dimensões pequenas e ainda assim torque considerável. Sua maior aresta é de 23mm de parte externa e de 32mm com o conector parafusável, que inclusive é removível. O motor possui torque de 2,5kg/cm e pode ser alimentado com fonte de 4,8 a 6 volts. Seu controle é feito por PWM e sua amplitude de rotação máxima é de 180°.

SENSOR MOVIMENTO

O sensor PIR (Passive Infrared Motion Sensor) é ajustável tanto em sensibilidade quanto em padrão de resposta. A faixa de operação da tensão é de 4,5 a 20 volts e o consumo de corrente é de 50uA. A resposta de saída para nível alto é de cerca de 3,3V e 0V para nível baixo. Após ter sido ativado e posteriormente inativado, o sensor se torna incapaz de ativar por cerca de 3 segundos, sendo esse o maior defeito do sensor, ao menos para esta aplicação em particular; quando há movimento dentro desses três segundo o sensor é incapaz de responder. A sensibilidade dos sensores neste projeto foi colocada no máximo, e o tempo mínimo de ativação alterado para o mínimo (também 3 segundos), para permitir alteração mais dinâmica o possível entre os estados. Quando há novo movimento porém, durante os 3 segundos de atividade, este tempo se torna de 3 segundos após essa última ativação, podendo seguir assim indefinidamente, até que hajam 3 segundos sem detecção alguma no sensor em questão. Esta característica permite a estimação do número de ativações como é explanado na conclusão deste trabalho.



Foto 4.3 - Sensor PIR HC-SR501

WEBCAM

A câmera Bright 1.3 0046 possui resolução de 0.48MP, taxa de 30fps e 24 bits de cores. Possui também foco ajustável e microfone embutido. Seu peso é de cerca de 205g com a base (a base será removida para este projeto) e entrada USB. As outras características não apresentam relevância para este projeto.

5. DESCRIÇÃO DO SOFTWARE

- Raspberry Pi 3
- Protoboard
- Jumpers
- 3 Sensores PIR
- Webcam
- Fonte de alimentação 3A

Para finalidade de implementação inicial foi feito uso das bibliotecas iniciais da Raspberry Pi de domínio público. O projeto é dividido em 5 partes. A primeira parte consiste na instalação do sistemas operacional na Raspberry Pi através do NOOBS, onde o sistema operacional instalado é o Raspbian e da câmera WebCam através do motion sensor, que será responsável pela *streaming*.

\$ sudo apt-get install motion

Feita a instalação do pacote da webcam, ela foi configurada para *streaming* através do comando:

\$ sudo nano /etc/motion/motion.conf

```
pi@raspberrypi:~ $ sudo nano /etc/motion/motion.conf
pi@raspberrypi:~ $ sudo service motion start
pi@raspberrypi:~ $ sudo service motion start
pi@raspberrypi:~ $ sudo service motion start
pi@raspberrypi:~ $ sudo motion
[0:motion] [NTC] [ALL] conf_load: Processing thread 0 - config file /etc/motion/
motion.conf
[0:motion] [NTC] [ALL] motion_startup: Motion 4.0 Started
[0:motion] [NTC] [ALL] create_path: creating directory /var/log/motion
[0:motion] [NTC] [ALL] motion_startup: Logging to file (/var/log/motion/motion.]
og)
pi@raspberrypi:~ $ $
```

Foto 5 - configuração webcam

Após configurado a raspberry, habilitando o módulo da câmera, instalado o pacote, é realizado a configuração e habilitação do sensor PIR, para que haja a notificação de intruso a cada vez que o sensor detectar uma presença no ambiente um e-mail seja mandado para o dono da residência com um link onde o mesmo poderá conferir a movimentação na residência.

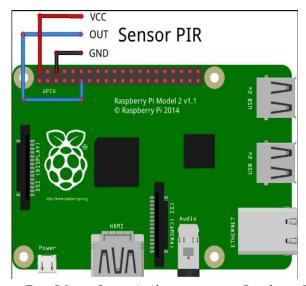


Foto 5.1- configuração do sensor com a Raspberry Pi

Feito as conexões da raspberry, foi feito um código para a comunicação, onde será feita as interpretações que o sensor está emitindo.

```
16
17 try:
18 while True: # Laco de verificacao
19
20 time.sleep(0.1)
21 previous_state = current_state
22 current_state = GPIO.input(sensor)
23
24 if current_state | previous_state: #Comparacao com o estado anterior
25 new_state = "NIGH" if current_state else "LON" # Compara os dois estados, para escrever HIGH ou LON
26 print "1- GPIO pino %s e% "X (sensor), mey state) # Escreva emenagema com o estado
```

Foto 5.2- verificação do estado do sensor

O código mostra estados, onde quando o estado atual for diferente do anterior, no terminal irá indicar para qual estado o sensor foi (High/alto ou Low/baixo), onde se o estado alto for acusado, ele irá fazer com que um e-mail seja enviado, notificando que há uma presença de intruso.

```
28
29 if current_state == "HIGH": # Compara se o estado e HIGH
30 print "2- Alerta de Movimentacao!"
```

Foto 5.3- Detecção do intruso pelo sensor

Sendo acusado a movimentação, o e-mail será enviado.

```
_{\Box} _{\Box} _{\Box} eu (sem assunto)-Alerta de intruso!!! acesse o link para poder ter acesso a imagem _{-} 17.24 _{\Box}
```

Quando a pessoa recebe o e-mail ela tem como conferir se o quê causou a interferência no ambiente, tendo o poder de acionar a polícia, assim diminuindo o tempo de ação em caso de invasão domiciliar.



Foto 5.5-Mensagem do e-mail

O e-mail enviando consta o link referente ao Ip da raspberry, onde a mesma quando ligada ao motion faz com que a webcam faça um *streaming*, fazendo com que as imagens vistas são as em tempo real.



Foto 5.6-Imagem transmitida

6. RESULTADOS

Os testes de envio de imagem com câmera via email, agora evoluídos de envio de fotos para *streaming* de vídeo ao vivo, se mostraram promissores desde o início. Tais resultados se mantiveram apesar dos percalços e foram priorizados sobre estes.

O controle do servomotor se mostrou intuitivo com as bibliotecas certas. Foi utilizada lógica combinacional com os 5 estados possíveis com os 3 sensores na disposição já explicada. Os 5 estados foram visíveis, apesar de espanamento entre eixo do motor e a câmera causar falhas na movimentação e perda de precisão após alguns movimentos.

Os sensores PIR apresentaram o defeito esperado provindo do tempo morto após inativação

7. CONCLUSÃO

O projeto proposto se mostrou factível, apesar de haver dificuldades enfrentadas pelos integrantes durante a execução do mesmo, em especial na integração dos códigos. Apesar disso foi possível aplicar conceitos de eletrônica embarcada, em especial no que diz respeito à comunicação entre dispositivos remotamente, além da consolidação de diversos conceitos de disciplinas anteriores do curso de Engenharia Eletrônica.

Como projeto futuro o aparelho apresenta bastante aplicabilidade, tanto como dispositivo avulso quanto integrado a um sistema de monitoramento mais abrangente. Como propostas de correção o grupo propõe um motor mais potente que o SG90 9g, que em vários momentos mostrou dificuldades ao mover a câmera. Além disso propomos uma solução para o "delay" de quase 3 segundos após inatividade de cada sensor; o que pode ser atingido via software com cascateamento de condições de seleção, explorando a múltipla ativação do sensor quando este se encontra ativo (adiamento da inatividade que provoca o tempo morto de 3 segundos) ou com a aplicação de sensores em que estas características sejam mais amenas.

8. REFERÊNCIAS

- Crescimento de Furtos aumenta a procura por segurança eletrônica residencial. Disponível em: http://www.mtnoticias.net/sorriso-crescimento-de-furtos-aumenta-a-procura-por-seguranca-eletronica-residencial-e-empresarial/>. Acesso em: 30 de Agosto de 2018.
- Roubos a residência aumenta no DF em maio. Disponível em: http://radioagencianacional.ebc.com.br/geral/audio/2018-06/casos-de-homicidios-e-roubos-residencia-aumentaram-no-df-em-maio. Acesso em: 30 de Agosto de 2018.
- Brasília Registra três casos de roubos a residências por dia.

 Disponível em:

 https://www.metropoles.com/distrito-federal/seguranca-df/brasilia-registra-tres-casos-de-roubos-a-residencias-por-dia

 Acesso em: 30 de Agosto de 2018.
- [4] Sensor de Presença e Movimento PIR HC-SR501. Disponível em: http://www.ecologiaurbana.com.br/conscientizacao/ilumin acao-inteligente-saiba-como-funciona/>. Acesso em: 19 de Outubro de 2018.
- [5] Sistemas de monitoramento eletrônico. Disponível em: http://www.tudosegcftv.com.br/cameras-de-seguranca-infravermelho-grava dor-dvr-acesso-internet-monitor-. Acesso em: 19 de Outubro de 2018.
- Sistema sensor Pi no acionamento de Lâmpadas. Disponível em: https://blog.usinainfo.com.br/utilizando-o-raspberry-pi-3-e-sensor-pir-no-acionamento-de-lampadas. Acesso em: 19 de Outubro de 2018.
- Usar webcam sensor de movimento. Disponível em: http://www.faciltech.info/index.php/videos/raspberry-pi/72 -instalar-webcam-no-raspberry-pi-sensor-de-movimento>. Acesso em: 19 de Outubro de 2018.

- Micro Servo Motor 9g SG90 com Arduino Uno. Disponível em:
 https://www.filipeflop.com/blog/micro-servo-motor-9g-sg90-com-arduino-uno/. Acesso em: 31 de Outubro de 2018.
- [9] Email a partir do Raspberry Pi. Disponível em: https://www.filipeflop.com/blog/enviar-email-com-raspberry-pi-em-python/. Acesso em: 25 de novembro de 2018.
- Raspberry Pi 3 e o que ela representa para mercado.Disponível em: https://canaltech.com.br/hardware/saiba-tudo-sobre-o-raspberry-pi-3-59065/ Acesso em: 5 de dezembro de 2018.
- [11] A evolução da segurança eletrônica. Disponível em:http://ser-tel.com.br/a-evolucao-da-seguranca-eletronic a/> Acesso em: 5 de dezembro de 2018.
- Raspberry Pi 3 Model B. Disponível em: https://cdn.sparkfun.com/datasheets/Dev/RaspberryPi/2020826.pdf>. Acesso em: 5 de dezembro de 2018.

APÊNDICE A - CÓDIGO SENSOR DE PRESENÇA

APÊNDICE B - SEGUNDO TESTE

```
Import RPI.GPIO as GPIO
Import RPI.GPIO as GPIO
Import state | GPIO.setwode(GPIO.ECM)

GPIO.setwode(GPIO.ECM)
GPIO.setwode(GPIO.ECM)
GPIO.setwojesnor, GPIO.IN, GPIO.PUD_DOMI)

To previous_state = False # Estado inicial
Current_state = False # Estado inicial

print "Iniciando..." # Log de inicial

try:
### while True: # Laco de verificacao

time.sleep(0.1)
previous_state = current_state
current_state = GPIO.input(sensor)

if current_state = GPIO.input(sensor)

previous_state = "Miori" if current_state = Security if Comparacao com o estado anterior
new_state = "Miori" if current_state = Security if Compara os dois estados, para escrever HIGH ou LOW
print "1- GPIO pino %s e %s" % (sensor, new_state) # Escreve a mensagem com o estado
```

```
if current_state == "ntGOT: # Compare se o estado e HTGOI
print "2- Alerta de Movimentacoi"
server = satplib.Server(statp guallicom", 587)
server.startita()
```



simulação

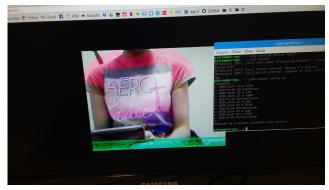


Imagem transmitida