## **Proiect Sisteme Incorporate**

# Sistem de alarma cu Raspberry Pi bazat pe senzor PIR

Andrei Buruntia, grupa 1.2 Dacian Buda, grupa 1.2

### **Enunt**

- Proiectul doreste implementarea unui sistem de alarma, bazat in principal pe un senzor PIR, care sa detecteze miscare
- Creierul sistemului este un Raspberry Pi din generatia a 3-a, cu procesorul ARM Cortex A-53 pe 64 bits, cu 4 nuclee la 1.2 Ghz si 512 kB L2 cache
- Se doreste ca sistemul sa fie modular si usor de extins, fie prin adaugarea de senzori sau hardware nou, fie prin implementarea altor functionalitati software
- Software-ul se va scrie in Python 3 si interogarea si comanda senzorilor si led-urilor se va face prin pinii GPIO ai placii RPi
- Se urmareste detectarea miscarii prin intermediul senzorului PIR si implementarea alertei de intruzie
- Ulterior, dorim sa adaugam si o camera web generica USB, care sa porneasca inregistrarea atunci cand senzorul PIR este declansat, apoi sa stocheze filmarile undeva in cloud si sa notifice administratorul prin email



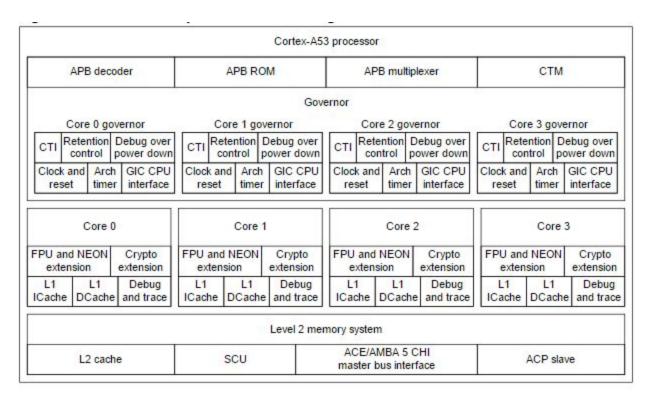


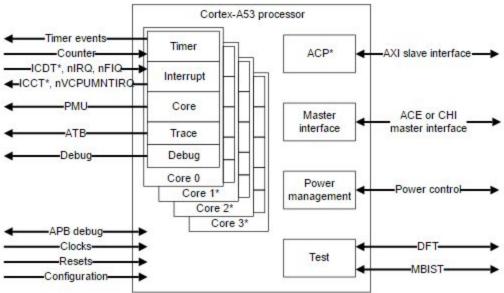
# Placa Raspberry Pi 3

Placa are urmatoarele specificatii:

- Quad Core CPU
- 1GB RAM
- 1.2GHz Board Clock Speed Broadcom BCM2837 64bit CPU
- 40 GPIO Pins
- 4 x USB 2 Ports
- 4 Pole Stereo Output
- HDMI Port
- 10/100 Ethernet
- Micro SD Card Slot
- BCM43143 WiFi si Bluetooth Low Energy (BLE) pe placa







Particularitati ale procesorului ARM Cortex-A53:

- Implementare completa a arhitecturii ARMv8-A si a setului ei de instructiuni
- Pipeline in-order cu symmetric dual-issue pentru majoritatea instructiunilor
- Sistem de memorie Harvard Level 1 (L1) cu MMU
- Sistem de memorie L2 care furnizeaza cluster memory coherency

#### • Interfete:

- o Memory interface that implements either an ACE or CHI interface.
- Optional Accelerator Coherency Port (ACP) that implements an AXI slave interface.
- Debug interface that implements an APB slave interface.
- Trace interface that implements an ATB interface.
- o CTI.
- Design for Test (DFT).
- Memory Built-In Self-Test (MBIST).
- o Q-channel, for power management.

S-a folosit General Purpose I/O (GPIO) al placii pentru comunicarea cu senzorul si furnizarea tensiunii necesare (5V). Pinout-ul GPIO:

	Raspberry F	Pi 3 G	PIO Header	
Pin#	NAME		NAME	Pin#
01	3.3v DC Power		DC Power <b>5v</b>	02
03	GPIO02 (SDA1 , I <sup>2</sup> C)	00	DC Power <b>5v</b>	04
05	GPIO03 (SCL1 , I <sup>2</sup> C)	00	Ground	06
07	GPIO04 (GPIO_GCLK)	00	(TXD0) GPIO14	08
09	Ground	00	(RXD0) GPIO15	10
11	GPIO17 (GPIO_GEN0)	00	(GPIO_GEN1) GPIO18	12
13	GPIO27 (GPIO_GEN2)	00	Ground	14
15	GPIO22 (GPIO_GEN3)	00	(GPIO_GEN4) GPIO23	16
17	3.3v DC Power	00	(GPIO_GEN5) GPIO24	18
19	GPIO10 (SPI_MOSI)	0	Ground	20
21	GPIO09 (SPI_MISO)	00	(GPIO_GEN6) GPIO25	22
23	GPIO11 (SPI_CLK)		(SPI_CE0_N) GPIO08	24
25	Ground	00	(SPI_CE1_N) GPIO07	26
27	ID_SD (I2C ID EEPROM)	00	(I <sup>2</sup> C ID EEPROM) <b>ID_SC</b>	28
29	GPIO05	00	Ground	30
31	GPIO06	00	GPIO12	32
33	GPIO13	00	Ground	34
35	GPIO19	00	GPIO16	36
37	GPIO26	00	GPIO20	38
39	Ground	00	GPIO21	40
. 2 02/2016	www.elemer	nt14.com	/RaspberryPi	

Raspbian, un distro de Linux bazat pe Deabian, ruleaza nativ pe procesorul ARM, iar programarea s-a facut efectiv in mediul sistemului de operare, folosind interpretorul implicit de Python al Raspbian.

### Module folosite

- Senzorul PIR HC-SR501 are nevoie de VCC de 5V, tensiune furnizata de Pin #2 al GPIO-ului placii, GND furnizat de unul dintre pinii GND ai placii, iar iesirea este citita printr-un pin GPIO generic
- Senzorul infrarosu pasiv este unul dintre cele mai utilizate detectoare de miscare, in special datorita consumului redus de energie si adaptabilitatii facile la mediu
- Camera web pe care urmarim sa o folosim este un Microsoft HD3000 si inregistreaza 30 de cadre pe secunda la 720p; aceasta se conecteaza la RPi prin unul din porturile USB ale placii si dorim sa folosim Motion pentru inregistrare
- Clipurile se vor salva local pe cardul SD de pe care ruleaza si sistemul de operare al placii, urmand ca acestea sa fie urcate in cloud storage si sterse local
- Folosim led-uri de diferite culori si rezistente de diferite dimensiuni (1k, 2k, 10k), iar conectarea lor se realizeaza cu ajutorul unu breadboard