# ■ Resumo do Projeto – Sistema Inteligente de Monitoramento de Tráfego

## ■ Objetivo

Desenvolver um sistema que monitora o tráfego em tempo real utilizando câmeras, sensores e visão computacional, capaz de:

- Detectar veículos acima da velocidade permitida;
- Registrar infrações como avanço de sinal vermelho;
- Identificar veículos roubados ou multados:
- Enviar informações para um servidor Diango com banco de dados:
- Acionar barreiras físicas para bloquear vias em casos críticos.

#### **■■** Materiais Utilizados

### ■ Captura de Dados

- ESP32-CAM → captura e transmite imagens em tempo real via Wi-Fi.
- Radar/Sensor de Velocidade (ex: módulo doppler RCWL-0516 ou sensor ultrassônico HC-SR04 em dupla).
- Osciloscópio Portátil (4 canais/pinos) ightarrow medir sinais, calcular tempo de resposta e calibrar distância.

#### **■** Processamento

- Computador/Servidor Local rodando Python (OpenCV, YOLOv8, EasyOCR/Tesseract, SQLite).

#### ■ Servidor Web

- Django + Django REST Framework: cadastro e consulta de veículos, dashboard de estatísticas e API.

## ■ Atuação Física

 - Arduino Uno ou ESP32, Módulo Relé, Semáforo Didático (LEDs), Alarme Sonoro + LED de Alerta.

## **■** Outros Itens

- Protoboard, jumpers, fonte 5V/12V, multímetro, resistores e capacitores.

# **■■** Funcionalidades

- 1. Controle de velocidade com registro de multa.
- 2. Avanço de semáforo vermelho.
- 3. Identificação de carros roubados/multados.
- 4. Fechamento automático da via.
- 5. Banco local + backup (SQLite + Django).
- 6. Osciloscópio para testes e calibração de sensores.

# **■** Fluxo de Trabalho

- 1. Carro detectado → câmera + sensor de velocidade.
- 2. Python processa → reconhece placa + verifica infração.
- 3. Dados gravados no SQLite → enviados ao Django.
- 4. Django mostra no painel → alerta se multado/roubado.
- 5. Arduino fecha via/barreira + alerta sonoro.
- 6. Osciloscópio confirma cálculos de tempo/distância.