

Automação Residencial

[Criando seus próprios projetos de automação residencial]

Ministrante: Guilherme Augusto Bileki (bileki@usp.br)

Monitor: Breno Cunha Queiroz Universidade de São Paulo

ROBÔS NA ESCOLA



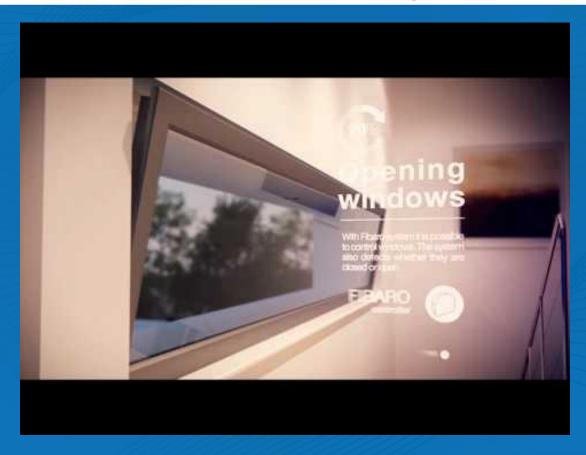


Tópicos

- Motivação
- Introdução
- Arduino
 - Instalação da IDE
 - Bibliotecas
- Componentes
- Aplicativo de controle
- Exemplos
 - o Pisca-pisca
 - Analógico/digital
 - Sensores
 - Comunicação
- Mãos na massa
- Discussão



Motivação





Introdução

Automação

- É a tecnologia pela qual um processo ou procedimento é realizado com assistência humana mínima
- Possui como objetivo aumentar a eficiência dos processos, maximizar a produção com o menor consumo de energia, menor emissão de resíduos e melhores condições de segurança, seja material, humana ou das informações
- É um passo além da mecanização, onde operadores humanos dispõem de máquinas para auxiliá-los em seus trabalhos



Introdução

Laços de controle

- Aberto: independe da saída do processo, ex: janela controlada por temporizador para abrir de manhã e fechar de noite
- Fechado: depende da saída do processo, ex: luz controlada por sensor de presença

Ações de controle

- Discreto: liga/desliga
- PID: ajuste baseado nos componentes proporcional, derivativo e integrativo
- Estados: depende do estado do sistema atual para tomada de decisão
- Computador: pode ser programado para agir de todas as formas acima



Introdução

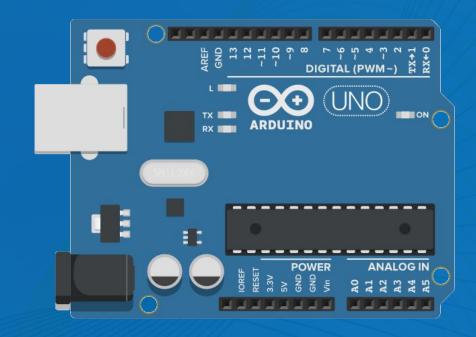
Exemplos de automação na indústria

- Indústria automobilística
 - Máquinas de solda
 - Processos de pintura
- Indústria química
 - Dosagem de produtos para misturas
 - Estações de tratamento de efluentes
- Indústria de mineração
 - Britagem de minérios
 - Carregamento de vagões
- Indústria de papel e celulose
 - o Corte e descascamento de madeira
 - Corte e embalagem



Arduino

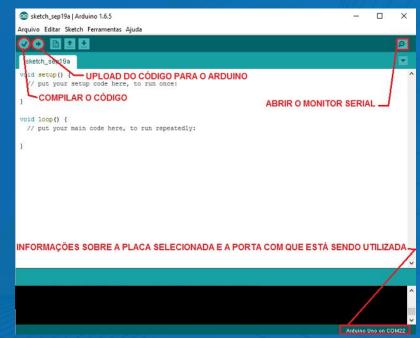
- Plataforma de prototipagem eletrônica de hardware livre e de placa única
- Projetada com um microcontrolador Atmel AVR com suporte de entrada/saída embutido
- O objetivo do projeto é criar ferramentas que são acessíveis, com baixo custo, flexíveis e fáceis de se usar por principiantes e profissionais





Arduino - IDE

- Linguagem de programação é essencialmente C/C++
- Versões para Windows, Linux, Mac OSX e online
- Suporte para diversas placas
- Suporte a diversas bibliotecas
- Dicas:
 - No Linux não é necessário instalar nenhum driver, entretanto normalmente é necessário dar permissão de acesso a porta USB
 - sudo usermod -a -G dialout <username>
 - sudo chmod a+rw /dev/tty[ACM0 ou USB0]
 - No Windows é necessário fazer a instalação do driver específico para seu Arduino





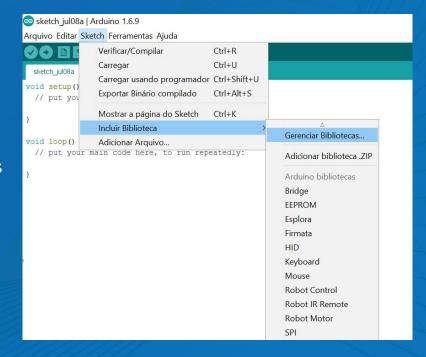
Arduino - Bibliotecas

Instalação pode ser feita:

- Diretamente pela IDE
- Pacotes zipados

O mesmo serve para adicionar placas

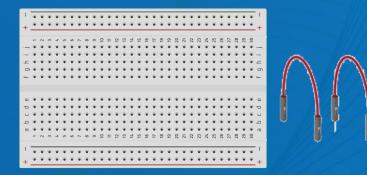
• Ferramentas > Placas > Gerenciar Placas





Componentes - Básicos

- Protoboard: utilizada para prototipar circuitos sem a necessidade de soldas ou emendas de fios
- Jumpers: fios com conectores soldados
- Leds: é um componente capaz de emitir luz
- Resistor: utilizado para limitar, diminuir ou dividir a corrente ou tensão do circuito
- Botão: utilizado para controlar o circuito, é análogo a um interruptor
- Potenciômetro: possui resistência variável que pode ser controlada mecanicamente







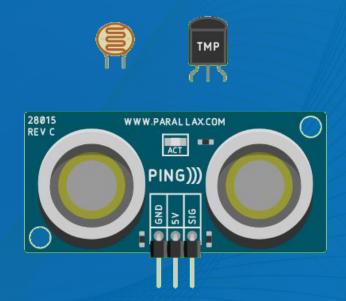






Componentes - Sensores

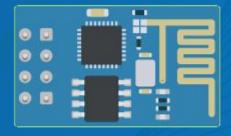
- Sensor de luz: é um uma resistência sensível a luz, que gera um sinal analógico baseado na quantidade de luz captada
- Sensor de temperatura: é um transistor sensível a temperatura, que gera um sinal analógico baseado na quantidade de calor captado
- Sonar: é um instrumento que calcula a distância baseado no tempo em que uma onda sonora emitida demora para ser recebida





Componentes - Comunicação

- Módulo Bluetooth: é um módulo de comunicação sem fio de alcance aproximado de 10m que pode ser definido como mestre ou escravo e se conecta diretamente a outro módulo Bluetooth
- Módulo Wi-Fi: é um módulo de comunicação sem fio que pode ser conectado por meio de um roteador a outros componente que utilizam a mesma rede

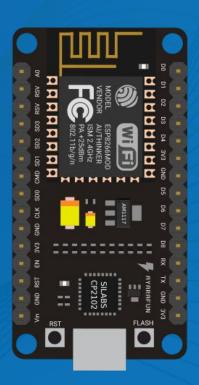




Componentes - NodeMCU

NodeMCU:

- Um Arduino com Wi-Fi integrado
- Difere um pouco na programação e bibliotecas
- Adicionar pacote "python-serial"
- Para adicionar a placa na IDE:
 - Arquivo > Preferências > Additional Boards
 Manager URLs:
 - http://arduino.esp8266.com/stable/packag e_esp8266com_index.json
 - Adicionar lib
 https://github.com/STEMpedia/DabbleESP
 32





Componentes - Atuadores

- Servo-motor: é uma máquina eletromecânica que apresenta movimento proporcional a um comando
- Motor DC: é uma máquina eletromecânica que apresenta movimento contínuo, recebendo apenas o comando de liga e desliga





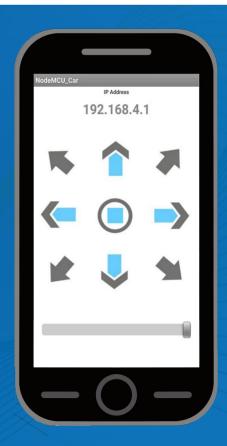


Aplicativo de controle

Exemplo baixado do GitHub do Google e modificado para conexão com módulo de Bluetooth genérico:

- Modificação da UUID de característica para componentes genéricos
- Modificação na função de leitura de características
- Adição da função de escrita de características
- Adaptação do layout

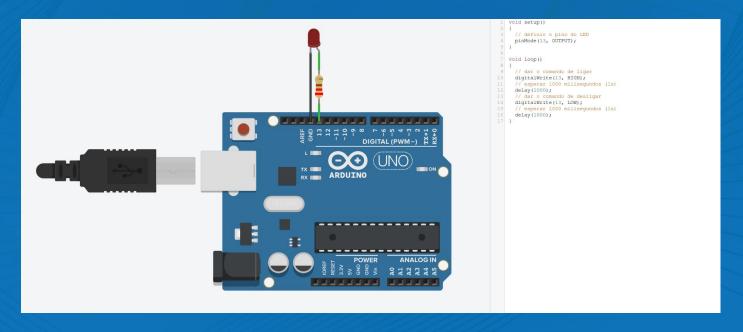
https://www.youtube.com/watch?v=mJEftoeSBOU https://play.google.com/store/apps/details?id=io.dabbleapp





Exemplos - Pisca-pisca

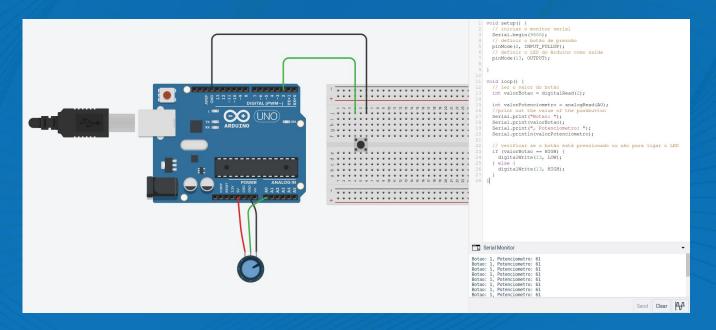
- Arduino IDE > Arquivo > Exemplos > 1.Basics > Blink
- https://www.tinkercad.com/things/0jaMCzY8I8s-blink





Exemplos - Analógico/Digital

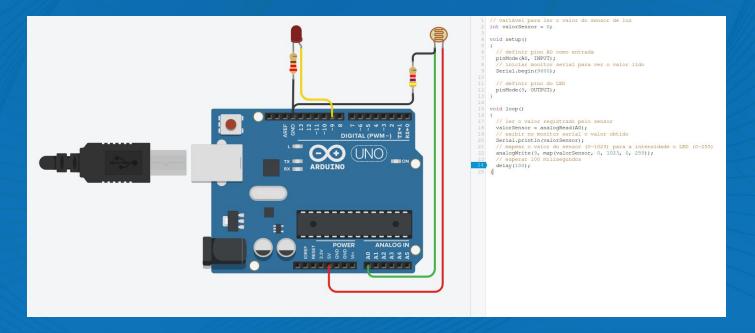
- Arduino IDE > Arquivo > Exemplos > 2.Digital ou 3.Analog
- https://www.tinkercad.com/things/9P3PdshBJV5-analogicodigital





Exemplos - Sensores

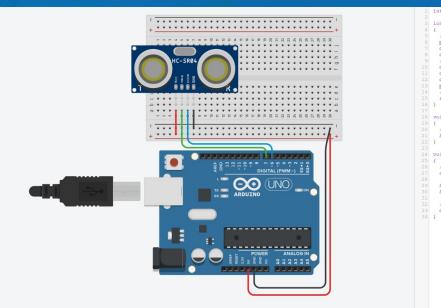
- Arduino IDE > Arquivo > Exemplos > Bibliotecas de cada sensor
- https://www.tinkercad.com/things/hZYCVqkOKq3-sensor-de-luz/





Exemplos - Sensores

- Arduino IDE > Arquivo > Exemplos > Bibliotecas de cada sensor
- https://www.tinkercad.com/things/0Q20aht4wiF-sonar/

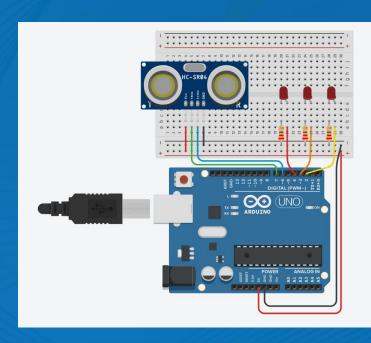


```
long leDistanciaUltrassonica(int pinoTrigger, int pinoEcho)
     // limpar o trigger
     pinMode (pinoTrigger, OUTPUT);
     digitalWrite(pinoTrigger, LOW);
     delayMicroseconds(2);
     // definir como ligado o trigger por 10 microsegundos
     digitalWrite(pinoTrigger, HIGH);
     delayMicroseconds(10);
     digitalWrite(pinoTrigger, LOW);
     pinMode (pinoEcho, INPUT);
     return pulseIn (pinoEcho, HIGH);
     // iniciar o monitor serial para ver as distâncias medidas
     Serial.begin(9600);
24 void loop()
     // medir a distância do ping
     cm = 0.01723 * leDistanciaUltrassonica(7, 6);
     Serial.print(cm);
     Serial.println("cm");
     // esperar 100 milisegundos
     delay(100);
```



Exemplos - Sensores

- Arduino IDE > Arquivo > Exemplos > Bibliotecas de cada sensor
- https://www.tinkercad.com/things/3fSIMyId4Cm-sonar-com-leds/

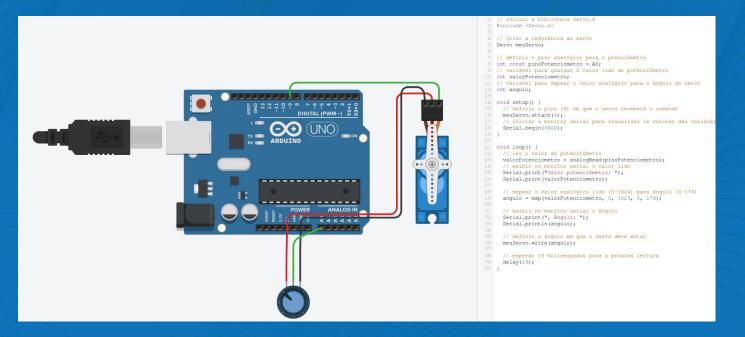


```
int limiteDistancia = 0:
4 long leDistanciaUltrassonica(int pinoTrigger, int pinoEcho)
   pinMode (pinoTrigger, OUTPUT);
    digitalWrite(pinoTrigger, LOW);
   delayMicroseconds(2);
   // definir como ligado o trigger por 10 microsegundos
    digitalWrite(pinoTrigger, HIGH);
    delayMicroseconds (10);
    digitalWrite(pinoTrigger, LOW);
    pinMode (pinoEcho, INPUT);
    // ler o pulso enviado
   return pulseIn (pinoEcho, HIGH);
    // iniciar o monitor serial para ver as distâncias medidas
   Serial.begin(9600);
   // definir os pinos dos LEDs
   pinMode (2, OUTPUT);
   pinMode(3, OUTPUT);
   pinMode (4, OUTPUT);
   // definir limite de distância para ativar cada LED
   limiteDistancia = 350;
   cm = 0.01723 * leDistanciaUltrassonica(7, 6);
    Serial.print(cm);
   Serial.println("cm");
   if (cm > limiteDistancia) (
     digitalWrite(2, LOW);
     digitalWrite(3, LOW);
     digitalWrite(4, LOW);
    if (cm <= limiteDistancia && cm > limiteDistancia - 100) {
     digitalWrite(2, HIGH);
     digitalWrite(3, LOW);
```



Exemplos - Atuadores

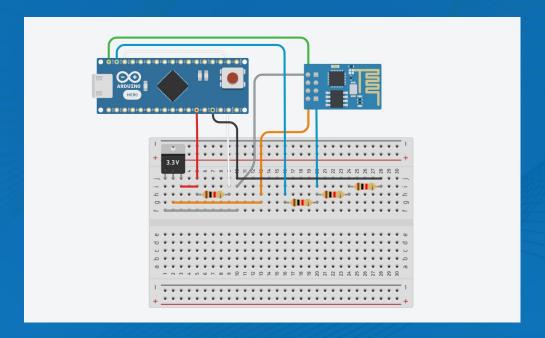
- Arduino IDE > Arquivo > Exemplos > Bibliotecas de cada atuador
- https://www.tinkercad.com/things/9CTUzW9i36K-servo/





Exemplos - Comunicação

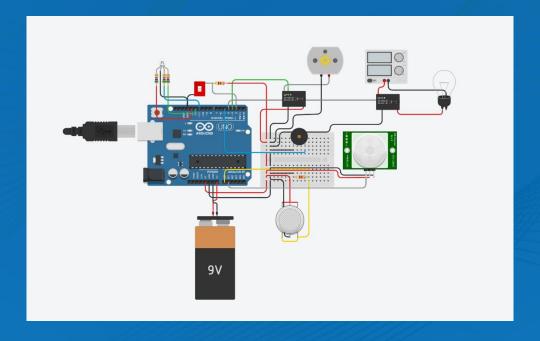
- Arduino IDE > Arquivo > Exemplos > Bibliotecas de comunicação
- https://www.tinkercad.com/things/19iiXJ6NPzG-circuito-basico-1-kit-bt/





Exemplos - Juntando Tudo

https://www.tinkercad.com/things/3ZxFs6prJjI-automacao-residencial/





Mãos na massa

- Formem grupos de 5 pessoas
- Pensem em um projeto para resolver um problema ou para criar uma facilidade na casa de um participante
- Quebrem o problema em pequenas partes e separem entre os integrantes
- Separem os componentes necessários para desenvolver o projeto
- Com a limitação dos componentes disponíveis, simule algumas etapas da solução do problema
- Caso o seu problema envolva sinais externos, simule-os

BOA SORTE!



Discussão

Sobre o vídeo inicial:

- o que nos falta para fazer igual?
- como podemos diminuir os custos?
- o que podemos melhorar?
- quais outras funções poderíamos propor?



Links

- **Tutorial NodeMCU+Android:** https://www.youtube.com/watch?v=psqv5z3kYW8
- Projeto do APK utilizado: https://www.youtube.com/watch?v=d-Ub9-CIEyU
- Galeria de circuitos prontos: https://www.tinkercad.com/things?type=circuits
- **Documentação do Arduino:** https://www.arduino.cc/en/Guide/HomePage
- App Inventor do MIT: http://ai2.appinventor.mit.edu/
- Tutoriais do Dabble: https://thestempedia.com/products/dabble-app/
- GitHub do Robôs na Escola: https://github.com/simoesusp/RobosNaEscola
- **GitHub com projetos legais:** https://github.com/simoesusp
- GitHub do Bileki: https://github.com/bileki



Dúvidas





Agradecimento

Obrigado!

ROBÔS NA ESCOLA