

## PONTO DE CONTROLE 2

### CONTROLE DE ACESSO VIA RECONHECIMENTO DE FACE HUMANA

*Antônio Aldísio - 14/0130811 — Vitor Carvalho de Almeida - 14/0165380*

Programa de Graduação em Engenharia Eletrônica, Faculdade Gama  
Universidade de Brasília  
Gama, DF, Brasil

email: aldisiofilho@gmail.com — vitorcarvalhoamd@gmail.com

#### RESUMO

O projeto consiste em construir um sistema de controle de acesso ativado por reconhecimento facial. Será possível enviar os dados de acesso via rede para um banco de dados. Como validação será confeccionada uma porta em miniatura.

**Palavras-chave:** Controle de acesso, Raspberry Pi, OpenCV, reconhecimento facial, segurança.

#### 1. INTRODUÇÃO

Para este ponto de controle, é necessário comunicar a Raspberry Pi com os elementos que serão utilizados no projeto.

O projeto em questão utiliza uma trava solenoide, que trabalha com tensão e corrente maiores do que a placa consegue fornecer. Logo, é necessário usar um sistema de chaveamento.

Nas próximas seções são apresentadas as soluções para o problema.

O reconhecimento facial requer uma biblioteca específica, chamada OpenCV.

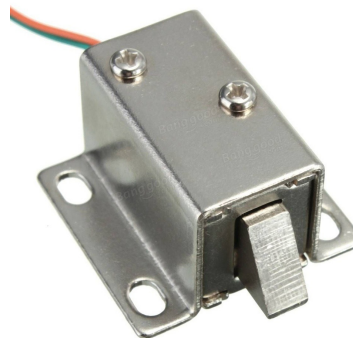
#### 2. DESENVOLVIMENTO

##### 2.1. Descrição do Hardware

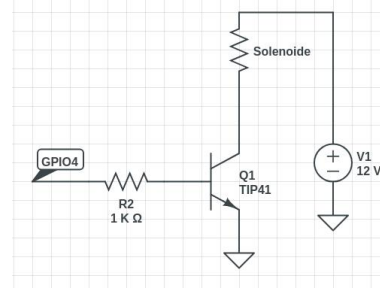
Foi montado um sistema de ativação da trava eletrônica. Utilizando os seguintes materiais:

- Trava solenoide 12V;
- Fonte DC 12V (figura 1);
- Resistor de 1 K $\Omega$ ;
- Transistor NPN (TIP41);
- Jumpers
- Protoboard

**Fig. 1.** Trava eletrônica solenoide 12V



**Fig. 2.** Ativação da trava eletrônica solenoide 12V



Na protoboard foi montado o circuito da figura 2.

O pino de entrada foi conectado à GPIO4 da Raspberry Pi 3 para que fossem enviados os comandos para abrir a porta.

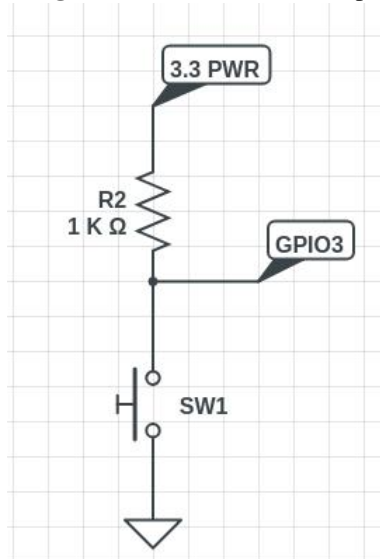
A trava solenoide mantém a porta fechada até que seja inserida uma tensão de 12V em seus terminais. Neste momento, o solenoide faz com que o dente da trava seja retraído, liberando a abertura da porta. Ao retirar a tensão dos terminais, uma mola retorna a trava para a posição original, travando a porta novamente.

Foi conectada uma caixa de som à saída P2 da Rasp-

berry Pi para reproduzir sons de confirmação ou negação de acesso.

Para receber a requisição de acesso, foi montado um circuito com botão em modo Pull-Up, como mostra o esquemático da figura 3

**Fig. 3.** Botão em modo Pull-Up



## 2.2. Descrição do Software

### 2.2.1. Campainha

A GPIO3 foi configurada de modo a ficar em modo

- 1 Modo de espera
- 2 Botão foi pressionado? N—Espera S—Segue
- 3 Envia requisição de acesso para o código principal.

### 2.2.2. Resposta ao usuário

A rotina para liberar a porta foi feita em um arquivo de instruções bash. O código *abre.sh* é mostrado no apêndice.

- 1 Primeiramente é reproduzido o som de uma confirmação de acesso pela caixa de som, para que o usuário saiba que pode entrar
- 2 Depois a GPIO4 é definida como saída e colocada em nível lógico alto.
- 3 É definido um tempo de espera, no caso 3 segundos, para que a trava se mantenha retraída e o usuário possa empurrar a porta.

- 4 Ao final da contagem a GPIO4 volta para o nível lógico. Neste momento, ao encostar a porta, esta será trancada.

- 5 Por fim, a GPIO4 é liberada para uso em outra rotina.

Caso o usuário não tenha acesso cadastrado, ao tocar a campainha deve ser executado o código *negado.sh*, mostrado abaixo

```
1 #!/bin/bash
2
3 omxplayer -o local /home/pi/
  embarcados/projeto_final/sons/nao.
  mp3
```

Neste caso, a única função realizada é a reprodução de um som de negação na caixa de som.

## 3. RESULTADOS

[FOTO CIRCUITO]

## 4. DISCUSSÃO E CONCLUSÕES

Pelos experimentos realizados, concluiu-se que o projeto pode ser implementado da forma como foi pensado inicialmente, pois tanto a comunicação da Raspberry Pi com os periféricos (trava, botão, câmera) quanto a biblioteca de reconhecimento facial do OpenCV funcionaram corretamente.

Decidiu-se usar o bot do Telegram como interface do administrador com o sistema, porque assim o acesso é muito mais prático e podem ser recebidas notificações no celular sem necessidade de instalação de outros aplicativos.

Ainda é necessário otimizar o uso do reconhecimento facial para que seja considerada a profundidade de campo, evitando que a porta seja aberta com a foto de um usuário cadastrado.

Para este documento, foram escritos programas cuja rotina principal é específica para cada ação. Porém, para o próximo ponto de controle, os códigos serão unidos como subrotinas de um código principal de controle do sistema.

## 5. REFERENCIAS

- [ 1 ] <https://github.com/opencv/opencv>  
 [ 2 ] <https://www.filipeflop.com/blog/acionando-trava-eletrica-com-rfid/>

## 6. APENDICE

Códigos utilizados  
 Rotina do botão:  
*abre.sh*:

```

1
2 #include <stdio.h>
3 #include <stdlib.h>
4 #include <fcntl.h>
5 #include <sys/poll.h>
6 #include <unistd.h>
7
8 int main(void)
9 {
10     struct pollfd pfd;
11     char buffer;
12     system("echo_4_>/sys/
        class/gpio/export");
13     system("echo_falling_>/sys/
        class/gpio/gpio4/edge");
14     system("echo_in_>/sys/
        class/gpio/gpio4/direction
        ");
15     pfd.fd = open("/sys/class/
        gpio/gpio4/value",
        O_RDONLY);
16     if(pfd.fd < 0)
17     {
18         puts("Erro_abrindo_/
            sys/class/gpio/
            gpio4/value");
19         puts("Execute_este_
            programa_como_root
            ");
20         return 1;
21     }
22     read(pfd.fd, &buffer, 1);
23     pfd.events = POLLPRI |
        POLLERR;
24     pfd.revents = 0;
25     poll(&pfd, 1, -1);
26     if(pfd.revents) puts("
        Campaignha_pressionada:_
        iniciar_rotina_de_
        reconhecimento");
27     close(pfd.fd);
28     system("echo_4_>/sys/class/
        gpio/unexport");
29     return 0;
30 }

```

```
1  #!/bin/bash
2
3  GPIO_PATH=/sys/class/gpio
4
5  omxplayer -o local /home/pi/embarcados/
    projeto_final/sons/sim.mp3
6  echo 4 >> $GPIO_PATH/export
7  sudo echo out > $GPIO_PATH/gpio4/direction
8  sudo echo 1 > $GPIO_PATH/gpio4/value
9  sleep 3
10 echo 0 > $GPIO_PATH/gpio4/value
11 echo 4 >> $GPIO_PATH/unexport
```