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. Neste ponto de controle é apresentada a integração dos sistemas. São utilizadas threads para paralelizar ações de controle e verificação dos periféricos.

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

1. INTRODUÇÃO

O mundo encontra-se em uma grande evolução, nos dias atuais a automação utilizada para controle de acesso é a biometria por impressão digital. Porém o usuário tem quer ter uma interação direta e tatil com o sistema para a sua liberação. O controle de acesso via reconhecimento facial elimina a necessidade de interação direta do usuário e pode ser implementado juntamente ao de monitoramento por câmeras, utilizando o mesmo dispositivo para a aquisição das imagens.

Além da facilidade do uso e a eliminação da possibilidade de esquecer a chave de acesso, é possivel armazenar asinformações para utilizar como controle de ponto, ou adaptar para um sistema de controle/monitoramento de produtividade em uma empresa.

Com base nessa tendência e buscando uma facilidadepara o usuário, esse artigo propõe a construção de um sistema de reconhecimento facial para abertura de portas.

O objetivo desse projeto é a construção de um sistema de abertura de porta através do reconhecimento do rosto de usuários cadastrados e enviar dados de acessos pela rede.

Um sistema de reconhecimento facial traz alguns benefícios como: praticidade, segurança. No caso desenvolvimento o enfoque é: a segurança, visto que a porta só se abrirá após o sistema reconhecer um usuário autorizado; e a possibilidade de utilizar essa validação de entrada como um ponto eletrônico para contagem de horas trabalhadas e geração de outros dados estat??sticos Para este ponto de controle, é necessário comunicar a Raspbberry 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.

2. DESENVOLVIMENTO

2.1. Descrição do Hardware

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

- Trava solenoide 12V (figura 1);
- Fonte DC 12V;
- Resistor de 1 KOhm;
- Transistor NPN (TIP41);
- Jumpers
- Protoboard
- Push-buttom
- Chave 3 pinos

Na protoboard foi montado o circuito da figura 2.

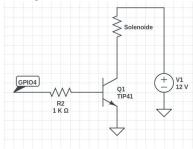
O pino de entrada foi conectado à GPIO4 da Raspberry Pi 3 para que fossem enviados os comandos para abrir a porta.

A trava solenoide mantem 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

Fig. 1. Trava eletrônica solenoide 12V



Fig. 2. Ativação da trava eletrônica solenoide 12V



terminais, uma mola retorna a trava para a posição original, travando a porta novamente. [1]

Foi utilizada uma fonte DC de 12V - 2A com conexão Jack P4, ligada na protoboard com um conector Jack P4 fêmea.

Foi conectada uma caixa de som à saída P2 da Raspberry 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 esquematico da figura 3

Foi utilizada a câmera NoIR da Raspberry Pi, conectada por meio do cabo flat (figura 4).

Prevendo que um malfeitor poderia arrombar a porta, notou-se a necessidade de instalar uma chave de fim de curso nesta, para identificar se ela encontra-se aberta ou fechada.

Obs: Para este ponto de controle, a chave de fim de curso foi simulada por uma chave comum, e será substituida quando a porta for construida.

2.2. Descrição do Software

Foi criado um sistema cliente-servidor utilizando o protocolo TCP para efeturar a comunicação com o administrador de forma remota. O servidor foi instalado na Raspberry Pi presente na central de comando da porta, e o cliente será executado na máquina do administrador. O cliente envia

Fig. 3. Botão em modo Pull-Up

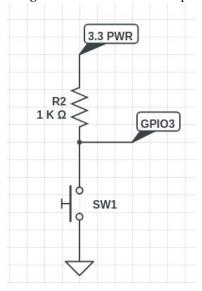
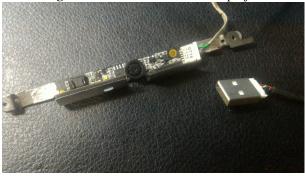


Fig. 4. Câmera NoIR utilizada no projeto



os comandos pela rede, e o servidor os escreve no arquivo *msgs_admin.txt*, assim, o programa principal pode ler os comandos.

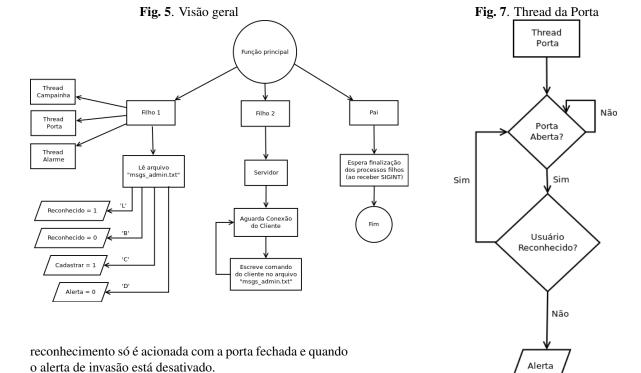
Foi criada uma função principal contendo todas as chamadas necessárias para a execução do sistema. No programa, são criados dois processos filhos, mostrados na figura 5.

Filho 1: Executa as rotinas de verificação e controle da porta, tais como: verificação da campainha, verificação do estado da porta, ativação do alarme (caso a porta seja aberta sem permissão)

Filho 2: Executa o servidor

No filho 1, são criadas threads para cada elemento, pois todos precisam ser verificados simultaneamente.

A thread da campainha, cujo funcionamento é mostrado na figura 6, é responsável por verificar mudanças no estado do botão (através da função poll), iniciar a rotina de verificação, e decidir se a porta será aberta ou não. Caso o acesso seja negado, é dada a opção de cadastro. A rotina de



Thread Campainha Não Botão Porta Não Pressionado Aberta? Sim Sim Função Cadastrar? Cadastro Porta Porta Abre Aberta & Alerta = 0

Sim

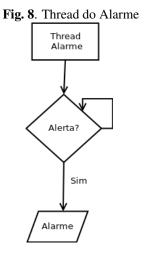
Usuário

Cadastrado?

Fig. 6. Thread da Campainha

mostra a figura 8.

Acesso Negado



A thread da porta, explicada pelo diagrama da figura 7 é responsável por verificar se a porta encontra-se aberta ou fechada. Como sistema de segurança, se a porta estiver aberta com a flag reconhecido = 0, é emitido um alerta, indicando uma invasão.

Não

Função de

A thread do alarme é responsavel apenas por manter o alarme sonoro ligado, caso a flag alerta esteja setada, como

3. RESULTADOS

O conjunto montado ficou como mostrado na figura 9:

A ativação da trava eletrônica foi realizada com sucesso, sem sobreaquecimento do transistor, nem falha na comunicação.

Foi possível comunicar o sistema com o cliente com sucesso, assim como executar os comandos recebidos, como mostram as figuras 10 e 11.

Fig. 9. Montagem do circuito

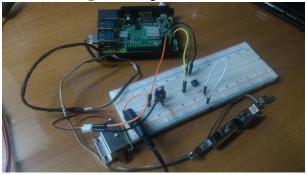


Fig. 10. Cliente liberando porta, porta abrindo com e sem permissão

```
physicians of correct and control of control
```

Aqui, o primeiro comando do cliente é para liberar a entrada. Pode-se observar que o programa só passa a obedecer novamente quando a porta é fechada. NNa segunda instrução, o cliente pede que o acesso seja bloqueado. E então ao pressionar o botão, o sistema informa "Acesso negado". Após isso foi simulada a abertura da porta por arrombamento, sem que o usuário fosse reconhecido. Imediatamente o alerta de invasão foi ativado.

Fig. 11. Cliente desativando alarme e liberando entrada

```
And come and control of the control
```

Aqui, a primeira instrução do cliente é para desativar o alarme. Ocorrem atrasos até que o alarme seja completa-

mente desligado. Na segunda instrução, o cliente bloqueia o acesso e com isso também ativa o alarme. Ao pressionar o botão, o acesso é negado. Então o cliente envia o comando para liberar a porta, e então ao pressionar o botão o acesso é liberado.

4. DISCUSSÃO E CONCLUSÕES

A arquitetura multi-thread permitiu que os periféricos fossem controlados simultaneamente. Isso é fundamental para o projeto, tanto do ponto de vista de experiência do usuário, que não precisa esperar o término de alguma rotina para que a função de interesse seja executada, quanto para a segurança do sistema, visto que há uma vigilancia permanente do estado da porta.

Um dos problemas que a dupla teve durante o desenvolvimento do software, foi o compartilhamento de variáveis entre as threads e processos pai e filho. Inicialmente a alteração das variáveis utilizadas como flags foi feita no processo pai, e as threads criadas no processo filho realizava as leituras. Porém isso não funcionou, porquê os processos não compartilham valores de variáveis, apenas suas declarações. Esse problema foi resolvido realizando todas as operações com variáveis flags dentro do mesmo processo.

Para o encerramento do programa via comando CTRL+C, foi necessário utilizar a captura do sinal SIGINT e encaminhar para uma função de encerramento. Esta realiza o cancelamento das threads e o

O servidor é um programa separado, e não uma função e nem um processo filho. Logo, para o código principal receber comandos através do servidor, foi necessário utilizar métodos de escrita em arquivo para comunicar os dois processos.

Uma limitação das bibliotecas é que elas não diferenciam rostos reais de rostos em fotos mostradas para a câmera. Isso é um grande problema de segurança para o projeto, porém a dupla já está estudando técnicas de diferenciação destes casos.

5. REFERENCIAS

- [1] https://www.filipeflop.com/blog/acionando-trava-eletrica-com-rfid/
- [2] https://pypi.org/project/pyTelegramBotAPI/0.2.9/
- [3] https://core.telegram.org/bots/api
- [4] https://www.raspberrypi.org/documentation/usage/webcams/README.mo
- [5] https://www.raspberrypi.org/documentation/usage/audio/README.md
- [6] https://medium.com/@rosbots/ready-to-use-image-raspbian-stretchros-opency-324d6f8dcd96
- [7] https://github.com/opency/opency
- [8] https://github.com/ageitgey/face_recognition

```
thread para Campainha
                                                     49
                                                                  int a;
      Função principal: main.c
                                                     50
   #include < stdio.h>
                                                     51
                                                               char comando;
   #include < stdlib.h>
                                                     52
                                                               while (!encerrar) {
   #include <fcntl.h>
                                                     53
                                                                 a = open("msgs_admin.txt", O_RDONLY)
   #include < sys/poll.h>
   #include <unistd.h>
                                                                  read(a,&comando,1);
                                                     54
   #include <pthread.h>
                                                     55
                                                                  close(a);
   #include < signal.h>
                                                     56
                                                                  sleep(1);
8
   #include <wiringPi.h>
                                                     57
                                                                  if (comando=='d'){
   #include < sys/wait.h>
                                                     58
                                                                    alerta = 0;
   #include < string . h>
                                                     59
11
                                                     60
                                                                  if (comando=='1'){
12
   #include"funcoes.h"
                                                     61
                                                                    reconhecido = 1;
13
                                                     62.
14
   int fim_curso = 0;
                                                     63
                                                                  if (comando=='b'){
   int campainha = 2;
15
                                                     64
                                                                    reconhecido = 0;
   int alarme = 3;
16
                                                     65
17
                                                     66
                                                               }
18
   int porta_aberta = 0; //sensor fim de curso
                                                     67
                                                           }
       na porta
                                                     68
19
   int reconhecido = 0; //sinal
                                                     69
                                                           if (fork() == 0) \{ // filho 2 \}
20
   int alerta = 0; //alarme de invasão
                                                               system("./servidor_8080"); // Executa
                                                     70
21
   int child_pid;
                                                                   o servidor
22
                                                     71
23
   int encerrar = 0;
                                                     72
24
                                                     73
                                                           signal(SIGINT, encerra_prog); //
25
                                                               direcionando sinal de interrupção (
26
    pthread_t id_campainha;
                                                               CTRL+C)
    pthread_t id_alarme;
27
                                                     74
   pthread_t id_porta;
28
                                                     75
                                                           while (!encerrar);
                                                     76
   void encerra_prog(int sig);
                                                     77
                                                           wait (NULL);
31
   void encerra_threads(int sig);
                                                     78
                                                           wait (NULL);
32
   void* thread_campainha(void*arg);
                                                     79
33
   void* thread_alarme(void*arg);
                                                     80
                                                           return 0;
34
   void* thread_porta(void*arg);
                                                     81
35
                                                     82
                                                         void encerra_prog(int sig){
36
   int main(int argc, char const *argv[]) {
                                                           encerrar = 1;
                                                     83
37
                                                     84
38
      wiringPiSetup();
                                                     85
      pinMode(fim_curso, INPUT);
39
                                                     86
                                                         void encerra_threads(int sig){
40
      pinMode(alarme, OUTPUT);
                                                     87
                                                           alerta = 0;
41
                                                     88
42
      if (fork() == 0)
                                                     89
                                                           puts ("Encerrando ...");
43
          child_pid = getpid();
                                                     90
                                                           encerrar = 1;
44
          signal (SIGINT, encerra_threads); //
                                                     91
                                                           if (pthread_cancel(id_campainha) ==-1){
              direcionando sinal de interrupção
                                                             puts ("tread_da_campainha_nao_foi_
                                                     92
              (CTRL+C)
                                                                 cancelada");
45
                                                     93
46
          pthread_create(&id_campainha, NULL,&
                                                           if (pthread_cancel(id_alarme) ==-1){
                                                     94
              thread_campainha, NULL); //criando
                                                     95
                                                             puts ("tread_do_alarme_nao_foi_cancelada"
              thread para Campainha
                                                                 );
          pthread_create(&id_alarme, NULL,&
47
                                                     96
              thread_alarme , NULL); //criando
```

48

thread para Campainha
pthread_create(&id_porta,NULL,&

thread_porta , NULL); //criando

```
97
                                                     150
98
       if (pthread_cancel(id_porta) ==-1){
                                                     151
                                                                 } //espera administrador desativar
99
         puts ("tread _da _port _nao _foi _cancelada");
                                                                     alarme;
100
                                                     152
101
     printf("threads_canceladas\n");
                                                     153
                                                             pthread_exit(0);
102
       pthread_join(id_campainha, NULL);
                                                     154
                                                          }
       pthread_join(id_alarme, NULL);
103
                                                     155
104
       pthread_join(id_porta,NULL);
                                                     156
                                                          void* thread_porta(void*arg){
                                                             pthread\_setcancel state \, (
105
                                                     157
106
       system("gpio_unexportall");
                                                                PTHREAD_CANCEL_ENABLE, NULL);
                                                             while (! encerrar) {
107
      puts ("Programa Lencerrado Lpelo Ladministrador 158
                                                               porta_aberta = digitalRead(fim_curso);
                                                               if (porta_aberta == 1 && reconhecido ==
108
109
       exit(1);
                                                                   0){
                                                      161
110
                                                                 alerta = 1;
111
                                                     162
                                                                 while (alerta == 1 && !encerrar);
112
                                                     163
     void* thread_campainha(void*arg){
113
                                                     164
     pthread_setcancelstate (PTHREAD_CANCEL_ENABLE165
114
                                                             pthread_exit(0);
         , NULL);
                                                     166
115
                                                     167
116
       while (!encerrar) {
117
                                                             servidor.c
118
         poll_bot();
                                                          #include < stdio.h>
         if(porta_aberta == 0 \&\& alerta == 0) { // }
119
                                                          #include < stdlib.h>
             só inicia reconhecimento se a porta
                                                          #include < unistd.h>
             estiver fechada
                                                          #include <arpa/inet.h>
120
           if (reconhecido == 1){ //se o usuário
                                                          #include < string . h>
               for cadastrado
                                                          #include < signal.h>
121
              printf ("Acesso_permitido\n\n");
                                                          #include < sys/socket.h>
             system("sudo_./abre.sh");
                                                       7
122
                                                          \#include < sys/un.h>
                                                       8
123
124
                                                      10
                                                          int socket_id;
125
             while (porta_aberta == 1 && !encerrar) {
                                                          void sigint_handler(int signum);
126
                  printf("porta_aberta\n\n");
                                                          void print_client_message(int client_socket)
127
                  sleep(1);
128
             } //espera porta fechar
                                                      13
                                                          void end_server(void);
129
             reconhecido = 0;
                                                      14
130
                                                      15
                                                          int main(int argc, char* const argv[]){
131
           else { //usuário nao cadastrado
                                                      16
             puts ("Acesso_negado\n\n");
132
                                                      17
                                                                   unsigned short servidorPorta;
             system ("sudo ... / negado . sh");
133
                                                                   struct sockaddr_in servidorAddr;
                                                      18
134
                                                      19
135
           }
                                                      20
                                                                   servidorPorta = atoi(argv[1]);
136
                                                      21
137
                                                      22
                                                          //Definindo o tratamento de SIGINT
138
                                                      23
                                                                   signal(SIGINT, sigint_handler);
139
       pthread_exit(0);
                                                      24
140
                                                      25
141
                                                      26
                                                          //
                                                                   Abrindo o socket local
142
                                                                   socket_id = socket(PF_INET,
                                                      27
143
    void* thread_alarme(void*arg){
                                                                       SOCK_STREAM, IPPROTO_TCP);
       while (! encerrar) {
144
                                                      28
                                                                   if(socket_id < 0)
145
           if (alerta == 1 && !encerrar){
                                                      29
                printf("Alerta_de_invasao\n\n");
146
                                                                            fprintf(stderr, "Erro_na_
                                                      30
147
                system("sudo_./alarme.sh");
                                                                                criacao_do_socket!\n");
                if (encerrar ==1){
148
                                                      31
                                                                            exit(0);
149
                  pthread_exit(0);
                                                      32
                                                                   }
```

```
33
                                                     69
                                                                           fprintf(stderr, "Feito!\n");
34
                                                     70
35
                                                                           fprintf(stderr, "Fechando_a_
    //Ligando o socket a porta
                                                     71
36
            memset(&servidorAddr, 0, sizeof(
                                                                               conexao_com_o_cliente ...
                 servidorAddr)); // Zerando a
                 estrutura de dados
                                                     72
                                                                           close (socketCliente);
            servidorAddr.sin_family = AF_INET;
37
                                                     73
                                                                           fprintf(stderr, "Feito\n");
            servidorAddr.sin_addr.s_addr = htonl 74
38
                 (INADDR_ANY);
                                                     75
                                                                  return 0;
            servidorAddr.sin_port = htons(
                                                     76
39
                                                         }
                 servidorPorta);
                                                     77
40
            if (bind (socket_id, (struct sockaddr
                                                     78
                                                         void sigint_handler(int signum)
                                                     79
                 *) &servidorAddr, sizeof(
                                                         {
                 servidorAddr)) < 0
                                                     80
                                                                  fprintf(stderr, "\nRecebido_o_sinal_
41
                                                                      CTRL+C . . . _vamos _ desligar _o _
                     fprintf(stderr, "Erro_na_
42
                                                                      servidor!\n");
                         ligação!\n");
                                                     81
                                                                  end_server();
43
                     exit(0);
                                                         }
                                                     82
44
                                                     83
45
                                                     84
                                                         void print_client_message(int client_socket)
46
    //Tornando o socket passivo para virar um
                                                     85
        servidor
                                                     86
                                                           FILE *arq;
47
            if (listen (socket_id, 10) < 0)
                                                     87
                                                           arq = fopen("msgs_admin.txt", "wb");
48
                                                     88
49
                     fprintf(stderr, "Erro!\n");
                                                     89
                                                                  int length;
50
                     exit(0);
                                                     90
                                                                  char text;
51
                                                     91
                                                                  read(client_socket, &length, sizeof
52
                                                                      (length));
                                                     92
53
            while (1)
                                                                  read(client_socket, &text, 1);
54
                                                     93
                                                           putc(text, arq); // Escreve no arquivo de
55
                     int socketCliente;
                                                               transição;
56
                     struct sockaddr_in
                                                     94
                                                           fclose(arq);
                         clienteAddr;
                                                     95
                                                                  if (text == 's')
57
                     unsigned int clienteLength;
                                                     96
                                                                           fprintf (stderr, "Cliente_
58
                                                                      pediu_para_o_servidor_fechar.\n"
59
                     fprintf (stderr, "Aguardando"
                                                                      );
                         a_conexao_de_um_cliente
                                                     97
                                                                           end_server();
                          \ldots \setminus n \setminus n = ");
                                                     98
                                                                  }
                     clienteLength = sizeof(
                                                     99
60
                         cliente Addr);
                                                    100
61
                     if ((socketCliente = accept( 101
                                                         void end_server(void)
                         socket_id, (struct
                                                    102
                                                         {
                         sockaddr *) &clienteAddr 103
                                                                  fprintf(stderr, "Fechando_o_socket_
                                                                      local ... _");
                          , \&clienteLength)) < 0)
62
                              fprintf(stderr,
                                                    104
                                                                  close (socket_id);
                                  Falha_no_accept 105
                                                                  fprintf(stderr, "Feito!\n");
                                  () . \ n");
                                                    106
                                                                  exit(0);
63
                     fprintf(stderr, "Feito!\n");107
64
65
                     fprintf (stderr, "Conexão Ldo L
                                                            abre.sh:
                          Cliente _%s\n", inet_ntoa
                                                         #!/bin/bash
                         (clienteAddr.sin_addr));
66
                                                      3
                                                         GPIO_PATH=/sys/class/gpio
                     fprintf(stderr, "Tratando_
67
                         comunicacao _com_o_
                                                         omxplayer -o local /home/pi/embarcados/
                                                      5
                          cliente ... _");
                                                             projeto_final/sons/sim.mp3
                     print_client_message (
68
                                                         echo 4 >> $GPIO_PATH/export
                          socketCliente);
                                                         sudo echo out > $GPIO_PATH/gpio4/direction
```

```
8
   sudo echo 1 > $GPIO_PATH/gpio4/value
   sleep 3
  echo 0 > $GPIO_PATH/gpio4/value
   echo 4 >> $GPIO_PATH/unexport
      negado.sh:
   #!/bin/bash
   omxplayer -o local ./sons/nao.mp3
   alarme.sh:
 1
   #!/bin/bash
   omxplayer -o local ./sons/alarme.mp3
   poll_bot.c
   #include < stdio.h>
 1
   #include < stdlib . h>
   #include <fcntl.h>
3
   #include < sys / poll . h>
5
   #include <unistd.h>
6
7
   #include "funcoes.h"
8
9
10
   int poll_bot()
11
12
            struct pollfd pfd;
            char buffer;
13
            system ("echo_27_>_/sys/class/gpio/
14
                export");
            system ("echo_falling _>_/ sys/class/
15
                gpio/gpio27/edge");
            system ("echo_in_>_/sys/class/gpio/
16
                gpio27/direction");
17
            pfd.fd = open("/sys/class/gpio/
                gpio27/value", O_RDONLY);
18
            if(pfd.fd < 0)
19
20
                     puts ("Erro_abrindo_/sys/
                         class/gpio/gpio27/
                         value");
21
                     puts ("Execute_este_
                         programa_como_root");
22
                     return -1;
23
24
            read(pfd.fd, &buffer, 1);
25
            pfd.events = POLLPRI | POLLERR;
26
            pfd.revents = 0;
27
            puts ("Augardando botao");
            poll(\&pfd, 1, -1);
28
29
            if(pfd.revents) puts("mudanca_do_
                botao");
30
            usleep (500000);
31
            close (pfd.fd);
32
            system ("echo_27_>_/sys/class/gpio/
                unexport");
```

```
33 return 0;
34 }
```

Obs: $poll_fim_curso.c$ é identico ao $poll_bot.c$, apenas trocando a GPIO 27 para a 17