

FIT MCTI SOFTEX

Desenvolvimento de uma aplicação IoT

Bruno Ferreira

- Físico pela UNICAMP
- Educador Maker
- Membro do Laboratório Hacker de Campinas - LHC
- Analista de Capacitação Técnica no Flextronics Instituto de Tecnologia – FIT nas áreas de robótica humanoide e sistemas embarcados para IoT





Vinícius Souza

- Técnico em mecatrônica.
- Engenheiro eletricista.
- Pós graduando em desenvolvimento de software e nuvem.
- Mestrando em engenharia elétrica.
- Analista de capacitação técnica no FIT.
- Possui experiência em desenvolvimento web, desenvolvimento de software para embarcados e desenvolvimento em nuvem.





19 anos

Desenvolvendo projetos de P&D e inovação.



+18 parcerios

Universidades e Centros de P&D nacionais e internacionais.



4 unidades

Sorocaba Barueri Jaguariúna Manaus

Flextronics Instituto de Tecnologia

O FIT é fornecedor de tecnologias e serviços para clientes globais e apoia a criação de produtos inovadores em seu ecossistema.

O desenvolvimento tecnológico sério exige infraestrutura, conhecimento técnico, persistência, disciplina e relações de médio e longo prazo.

Executamos atividades com potencial de impactar positivamente nossos clientes, as pessoas, a sociedade e o meio ambiente.





Flex no Mundo

Swindon, UK • • Warrington, UK • • Cork. Ireland • • Limerick, Ireland • • Manorhamilton, Ireland •



Hoogeveen, Netherlands • Venray, Netherlands • Woerden, Netherlands • Sonderborg, Denmark • Oulu, Finland • Migdal Ha-Emek, Israel • • Modi'In, Israel • • Ofakim, Israel Haifa, Israel Corlu, Turkey • Gebze, Turkey • Vienna, Austria Althofen, Austria Hartberg, Austria Pardubice, Czech Republic • Budapest, Hungary • • Pune, India • Sarvar, Hungary • Bangalore, India Chennai, India Tab, Hungary • Sriperumbudur (3 sites), India • Zalaegerszeg, Hungary • Sri City, India • Łódź, Poland • Tczew, Poland • •

Timisoara, Romania • •

Mukachevo, Ukraine • •

Chanasha, China •

Nanjing, China

Chenadu, China • • Shenzhen Fuyong, China • • Dongauan, China • Shenzhen Shiyan, China • Hong Kong, China • Suzhou Shengpu, China • Suzhou Sugian, China • • Shanghai Zhangjiang, China • Suzhou Suhong, China • • Shanghai Jiading Power, China • Suzhou Wuzhong, China • • Shanghai Changning, China • Suzhou Kunshan (AGM), China • Shanghai Waigaogiao, China • • Suzhou Gaoxin (MCi), China • Shenzhen Nanshan, China • Zhuhai Industrial Park, China • • • Seoul, South Korea • Ibaraki, Japan • • Taipei, Taiwan • Cebu, Philippines • Penang (7 sites), Malaysia • • • Selangor, Malaysia • Port of Tanjong Pelepas (PTP), Johor, Malaysia • • Senai (2 sites), Johor, Malaysia • Skudai, Johor, Malaysia • Changi, Singapore • Kallang, Singapore • Batam, Indonesia

Shenzhen Gushu, China •

Cursos Gratuitos:

FIT: Co-Inovação, Pesquisa e Desenvolvimento e Aceleração de Negócios Flex: Manufatura Avançada, Serviços Pós-Manufatura e Distribuição Sinctronics: Sustentabilidade, Logistica Reversa e Manufatura Circular

Parceiros Estratégicos

























































Índice

1 Introdução

- Arduino Nano RP2040 Connect
- IMU Inertial Measurement Unit
- Microfone MP3DT05
- WiFi e Bluetooth
- RGB

2 Instalação recursos

- Arduino IDE
- Arduino Mbed OS Nano Boards
- Instalação Bibliotecas
- WiFiNINA
- Arduino_LSM6DSOX
- PDM

3 Desenvolvimento

- Proposta
- Código
- Resultado





Introdução

Arduino Nano RP2040 Connect

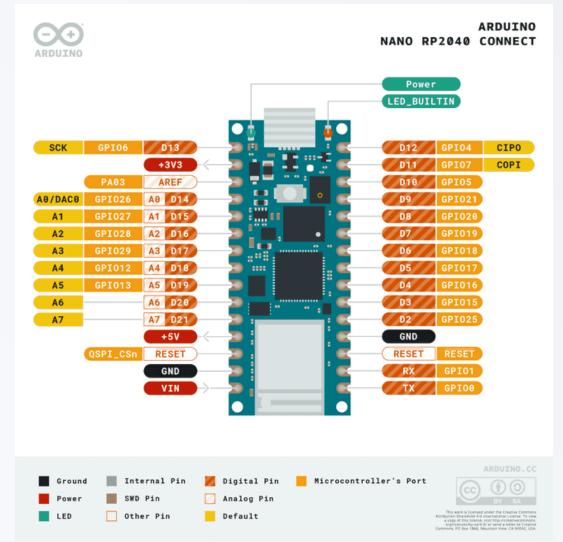
IMU - Inertial Measurement Unit

Microfone MP3DT05, WiFi, Bluetooth e LED RGB



Cursos Gratuitos:

Arduino Nano RP2040 Connect





www.fit-tecnologia.org.br

Arduino Nano RP2040 Connect



Raspberry Pi RP2040 Microcontroller

The all-new low-cost Raspberry Pi silicon is the first microcontroller developed by the Raspberry Pi Foundation.

DATASHEET 🕹



Python Support

This board can be programmed with the Python programming language via the OpenMV IDE.

LEARN MORE



Dual Core 32-bit Arm® Cortex®-M0+

Get started with machine learning with TinyML, TensorFlow Lite or Edge Impulse thanks to the high performance energy efficient microprocessor clocked at 133 MHz.

DATASHEET 🕹



U-blox® Nina W102

The first and only RP2040 board with native Bluetooth® and WiFi connectivity.

DATASHEET ±



ST LSM6DSOX 6-axis IMU

Combined accelerometer and gyroscope with a dedicated machine learning core.

DATASHEET ⊥



Omnidirectional Digital Microphone

The MP34DT05 microphone allows to capture and analyze sound in real time and can be used to create a voice interface for your project.

DATASHEET ±



Microchip ATECC608A Cryptographic Coprocessor

The powerful, low-power processor that is used in all MKR Family boards.

DATASHEET 🕹



Temperature Sensor

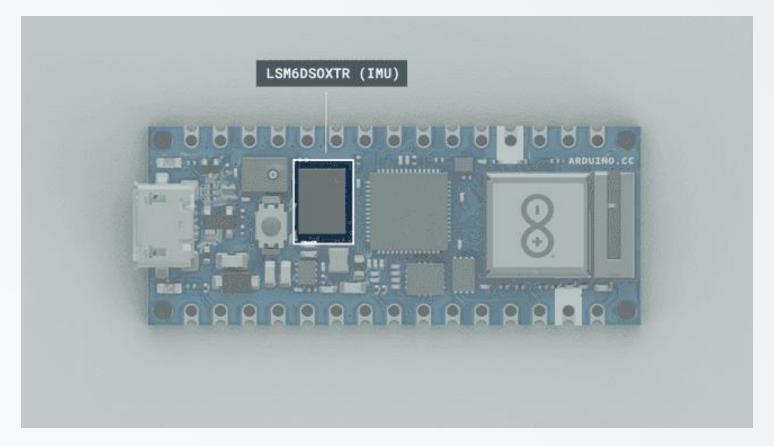
The LSM6DSOX sensor also features an embedded sensor that can be accessed directly via a library.

DATASHEET



Cursos Gratuitos:

IMU - Inertial Measurement Unit



O LSM6DSOXTR da STM é uma Unidade de Medição Inercial que possui um acelerômetro e um giroscópio digital 3D. Possui, entre muitas outras coisas, um núcleo de aprendizado de máquina, que é útil para qualquer projeto de detecção de movimento, como queda livre, detector de passos e contador de passos.

Este módulo também possui um sensor de temperatura embutido.

Cursos Gratuitos:



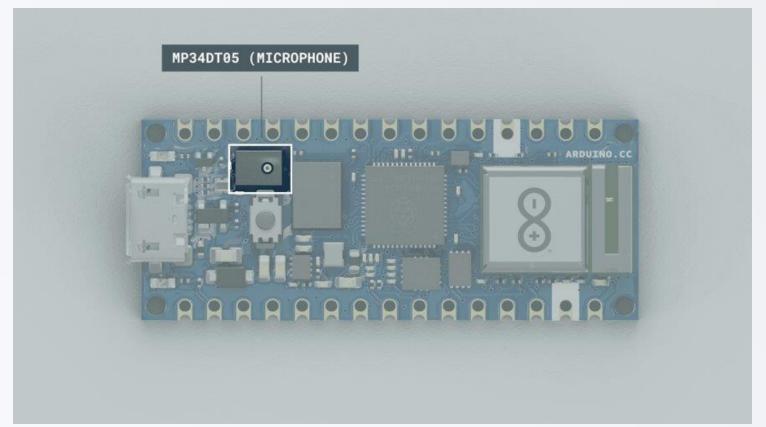
MEMS e GPS







Microfone - MP3DT05

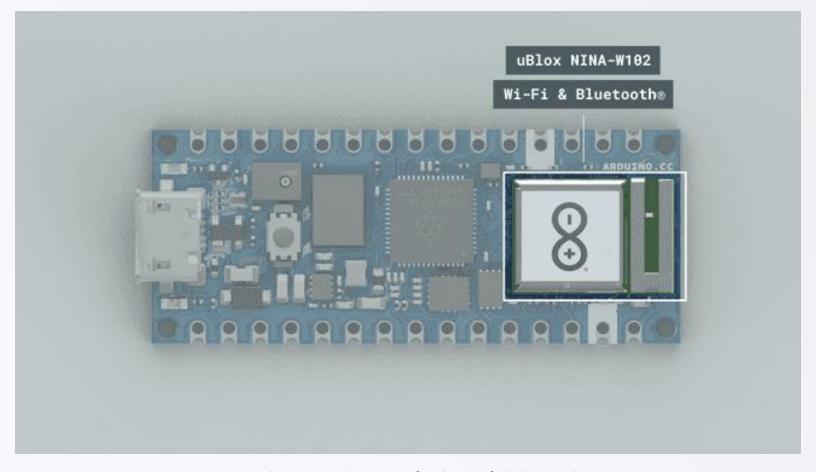


O MP34DT05 é um microfone ultracompacto que usa PDM (Pulse-Density Modulation) para representar um sinal analógico com um sinal binário. Microfones são componentes que convertem som físico em dados digitais. Os microfones são comumente usados em terminais móveis, sistemas de reconhecimento de fala ou até mesmo em dispositivos de entrada de jogos e realidade virtual.

Cursos Gratuitos:



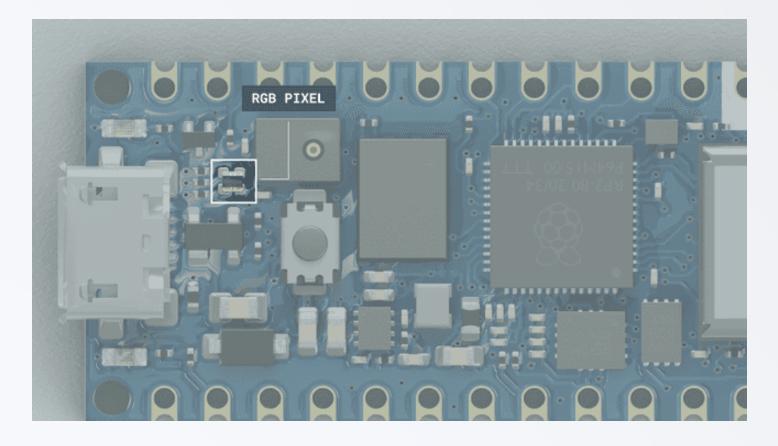
WiFi e Bluetooth



O Nano RP2040 Connect suporta Wi-Fi e Bluetooth através do módulo uBlox W-102. Para utilizar este módulo, podemos utilizar a biblioteca WiFiNINA ou a biblioteca ArduinoBLE.



RGB



O Nano RP2040 Connect possui um RGB integrado que pode ser utilizado como um componente de feedback para aplicativos. O RGB é conectado através do módulo W-102, então a biblioteca WiFiNINA precisa ser instalada e incluída na parte superior do seu sketch para funcionar.

Cursos Gratuitos:





Instalação Recursos

Arduino IDE

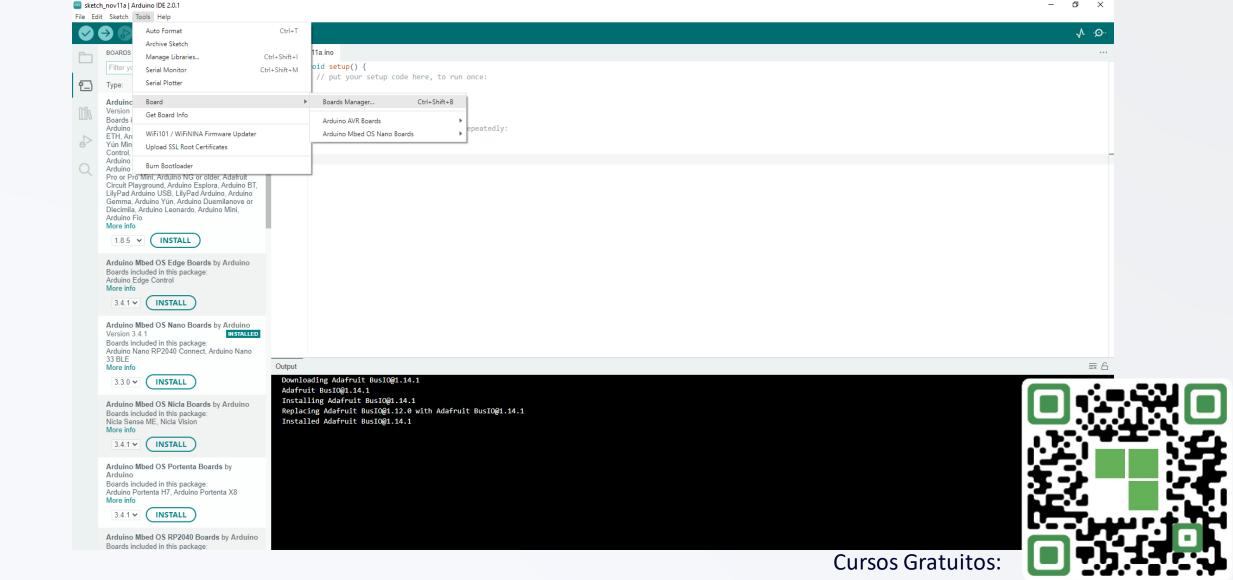
Arduino Mbed OS Nano Boards

Instalação Bibliotecas: WiFiNINA e Arduino_LSM6DSOX



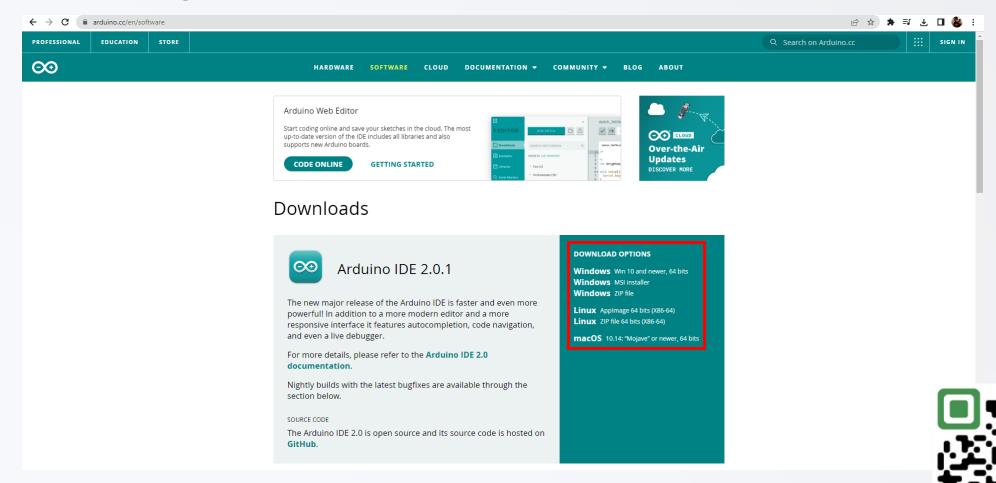
Cursos Gratuitos:

Arduino Mbed OS Nano Boards



₫ X

Instalação IDE Arduino 2.0

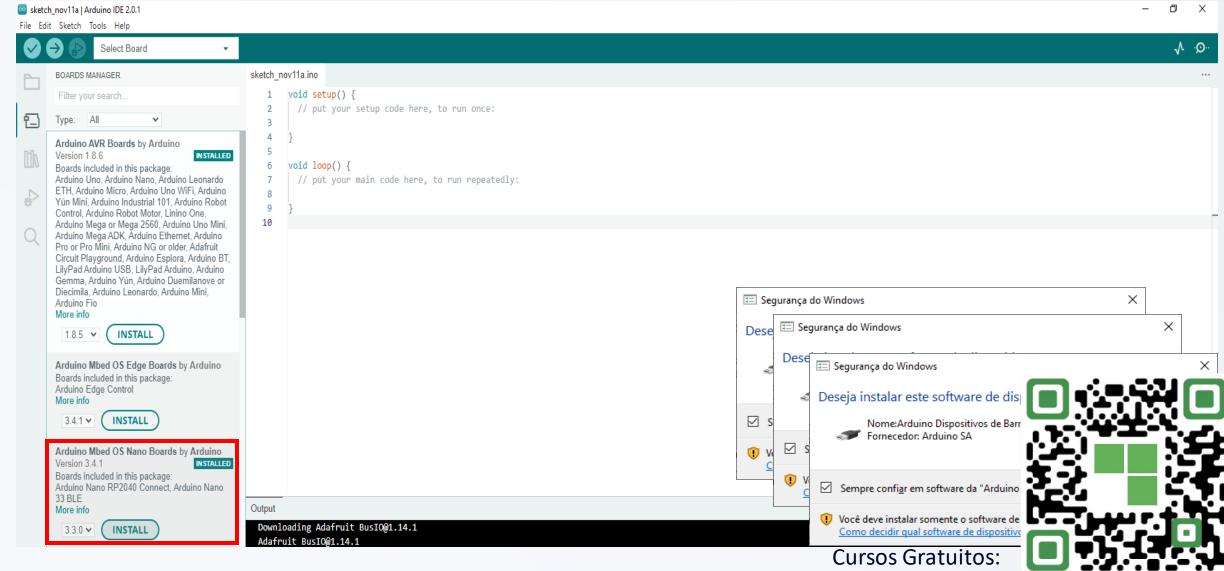


https://www.arduino.cc/en/software



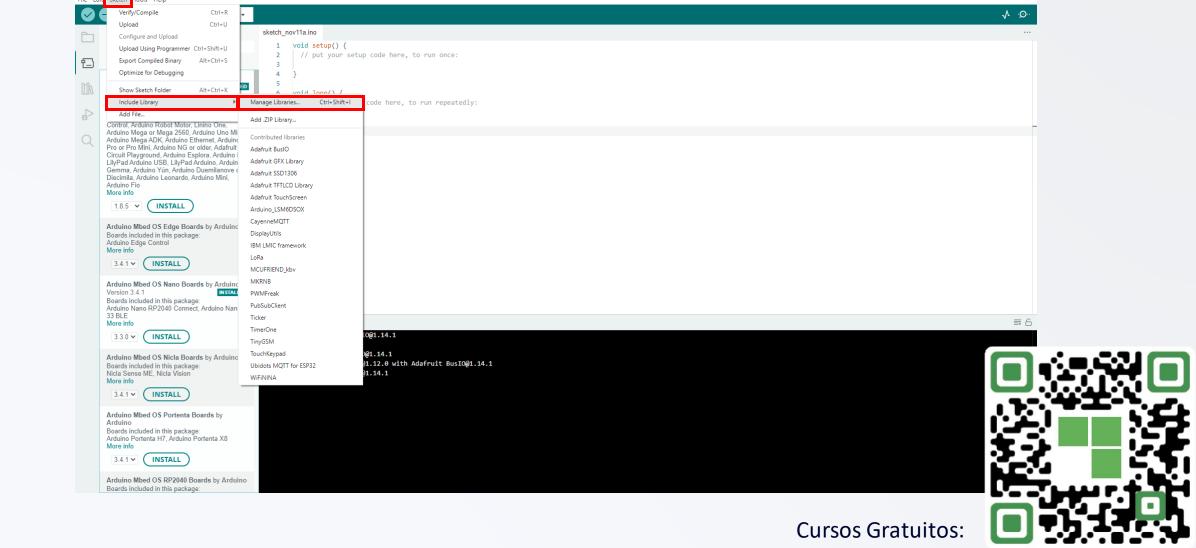
www.fit-tecnologia.org.br

Arduino Mbed OS Nano Boards



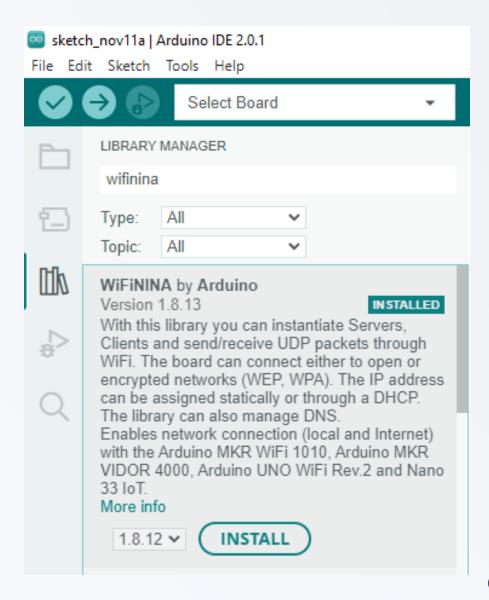
Instalando bibliotecas

sketch_nov11a | Arduino IDE 2.0.1



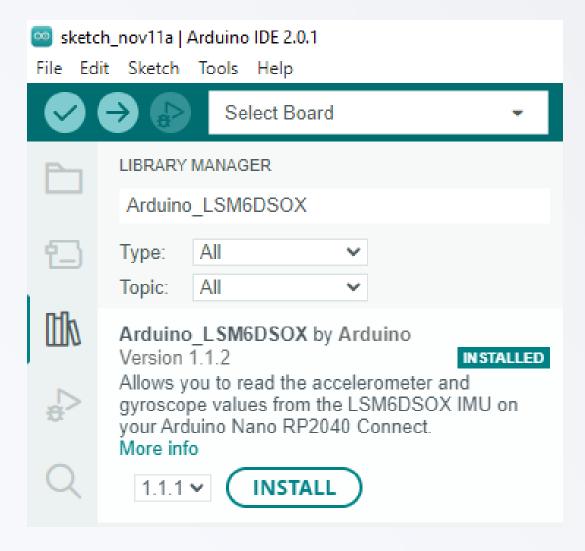
ø

WiFiNINA



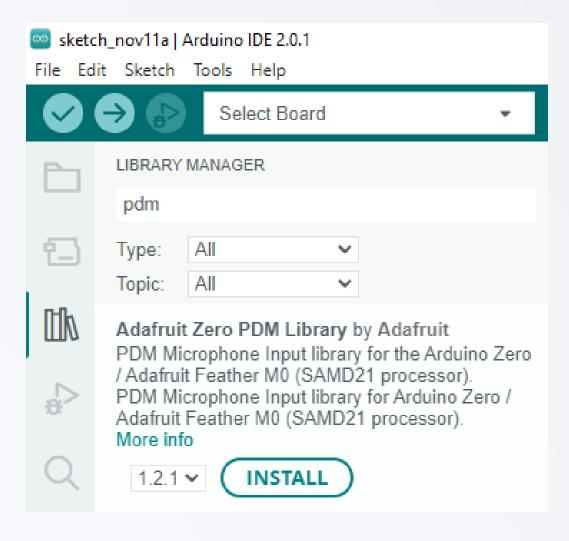


Arduino_LSM6DSOX





PDM







Desenvolvimento

Proposta

Código

Resultado



Cursos Gratuitos:

Proposta

Utilizando a placa Arduino Nano RP2040 Connect, você deverá desenvolver uma aplicação para simular uma detecção de queda.

O programa deve verificar as coordenadas do acelerômetro em sua inicialização, deverá ser armazenado os valores dessas coordenadas X, Y e Z, em variáveis para posterior consulta.

O programa deverá verificar as coordenadas do acelerômetro todo instante e comparar com os valores das variáveis armazenadas inicialmente.

Caso ocorra uma mudança brusca em Z, o led na cor vermelha (LEDR) deverá ser acionado.

Caso ocorra uma mudança moderada em Z, o led na cor amarela (LEDR, LEDG) deverá ser acionado.

Enquanto a placa estiver em sua posição inicial, o led na cor verde (LEDG) deverá estar acionado.

Você deverá utilizar os seguintes comandos:

- IMU.begin(); //Inicialização do IMU (Inertial Measurement Unit).
- IMU.readAcceleration(X, Y, Z); //Leitura dos valores do acelerômetro em X, Y e Z.
- LEDR, LEDG, LEDB; //LEDR representa o vermelho no RGB. LEDG representa o verde no RGB e LEDB representa o azul no RGB;



Código

```
1 #include <SPI.h>
 2 #include < WiFiNINA.h>
 3 #include < Arduino LSM6DSOX.h>
 5 float atualX, atualY, atualZ;
 6 float posiX, posiY, posiZ;
8 void zeraLeds();
9 void mostraZ(float Zvalue);
10
11 void setup() {
12
    pinMode (LEDR, OUTPUT);
13
    pinMode (LEDG, OUTPUT);
14
    pinMode (LEDB, OUTPUT);
15
    Serial.begin (9600);
    IMU.begin();
16
17
    delay (500);
18
    IMU.readAcceleration(posiX, posiY, posiZ);
19 }
```



34|}

Código

```
20
21 void loop() {
22
      IMU.readAcceleration(atualX, atualY, atualZ);
23
      if (atualZ < posiZ-0.5) {
24
        mostraZ(atualZ);
25
         digitalWrite(LEDR, HIGH);
26
       } else if (atualZ < posiZ-0.2) {</pre>
27
         mostraZ(atualZ);
28
         digitalWrite(LEDR, HIGH);
29
         digitalWrite(LEDG, HIGH);
       } else if (atualZ < posiZ-0.1 || atualZ > posiZ+0.1
30
31
         mostraZ(atualZ);
32
         digitalWrite(LEDG, HIGH);
33
```

Código

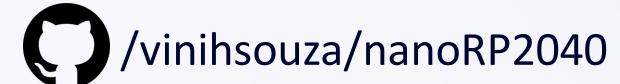
```
35
36 void zeraLeds() {
37
    digitalWrite(LEDR, LOW);
38
    digitalWrite(LEDG, LOW);
39
    digitalWrite(LEDB, LOW);
40 }
41
42 void mostraZ(float Zvalue) {
43
    Serial.print("Z = ");
44
    Serial.print(Zvalue);
45
    Serial.println();
46
    zeraLeds();
```



w.fit-tecnologia.org.br

Resultado

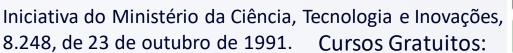








Lista de cursos ofertados para instituições parceiras







Treinamentos MCTI Futuro

Trilhas	Carga horária	Modelo	Público			
Inteligência Artificial	Básico: 40h Intermediário: 32h Avançado: 12h	ONL	GRA PC	DS ESP	EME	ETE
Robótica para Humanóides	Básico: 32h Intermediário: 20h	PRE SPR	GRA PC	OS ESP	EME	ETE
Redes de Comunicação IoT	Básico: 20h Intermediário: 20h	ONL SPR	GRA PC	S ESP		
Programação Software Embarcado IoT	Básico: 20h Intermediário: 20h	ONL SPR	GRA PC	DS ESP		
Aplicações IoT: Desenvolvimento e Hands On	Básico: 20h	PRE	GRA PC	DS ESP		
Desenvolvimento de Sistemas para redes IoT	Básico: 24h Intermediário: 32h	ONL SPR	GRA PC	DS ESP		
Simulação de Fábrica — Digital Twin	Básico: 20h Intermediário: 32h	ONL SPR	GRA			
Computação Quântica - Webinar	2h	ONL	СМТ			7
PRE Presencial ONL Online GRA Bacharelado/T	ecnólogo Esp Especialização	ETE Ensino téc	nico			
SPR Semipresencial pos Mestrado/Dou	torado EME Ensino médio	Eurs 5 y 10 Parte i	tols:			

CERTIFICADO



APRENDIZADO PARA A VIDA TODA!

Coordenador de Laboratório

rodrigo.ferraz@fit-tecnologia.org.br

Bruno Ferreira

Analista de Capacitação Técnica bruno.ferreira@fit-tecnologia.org.br

Vinícius Souza

Analista de Capacitação Técnica vinicius.desouza@fit-tecnologia.org.br









tech

academy

ACESSE NOSSO SITE:





