

Centro Federal de Educação Tecnológica de Minas Gerais
Relatório Técnico de Estágio Curricular

Prototipagem de um Inclinômetro para Guindastes e Guindautos

Aluno: Gabriel M. de C. Fonseca
Curso Técnico em Eletromecânica
Orientadora: Enilce Santos Eufrásio

Belo Horizonte - MG
Abril de 2013

Prototipagem de um Inclínômetro para Guindastes e Guindautos

Trabalho de conclusão de curso apresentado como parte das atividades para obtenção do título de Técnico em Eletromecânica, do curso de Eletromecânica do Centro Federal de Educação Tecnológica de Minas Gerais.

Aprovação

Prototipagem de um Inclinômetro para Guindastes e Guindautos

Gabriel Machado de Castro Fonseca

Resumo: Nesse trabalho realizamos a montagem de um protótipo de inclinômetro para guindastes e guindautos utilizando o Arduino como plataforma de prototipagem. Para os testes usamos o sensor MPU 6050, digital e com um acelerômetro e um giroscópio integrados. Como forma de comparação mensuramos o ângulo utilizando os sensores individualmente e unidos, com o filtro complementar e com o filtro de Kalman. Com os resultados que obtivemos podemos concluir que o filtro complementar é mais eficiente por ser de mais fácil implementação e calibragem, porém a comercialização de tal produto somente seria possível com um investimento grande e uma estratégia sólida de mercado.

Profa. Enilce Santos Eufrásio
Coordenadora de Estágio
CEFET-MG

Flávio Rodrigues
Supervisor de Estágio
STG - Serviços Técnicos em Guindastes

Gabriel Machado de Castro Fonseca
Estagiário
CEFET-MG

Belo Horizonte - MG
Abril de 2014

Dados do Estagiário

Aluno: Gabriel Machado de Castro Fonseca
Endereço: Rua Agassiz, 77/02
Bairro: Colégio Batista
Cidade: Belo Horizonte - MG
CEP: 31110-180
Tel.: (31) 2514-3351/8812-3351

Dados da Empresa

Empresa: STG - Serviços Técnicos em Guindastes
Supervisor: Flávio dos Santos
Endereço: Rua Hoffman, 870
Bairro: Miramar (Barreiro)
CEP: 30644-010
Tel.: (31) 2537-4940

Sumário

1	Introdução	5
2	Atividades Desenvolvidas	6
2.1	Incentivo	6
2.2	Estado da Arte	9
2.3	Arduino	11
2.4	Sensores	13
2.4.1	Acelerômetro	14
2.4.2	Giroscópio	24
2.5	Filtros	29
2.5.1	Filtro Complementar	29
2.5.2	Filtro de Kalman	30
2.6	O Código	31
3	Conclusão	40
4	Anexos	45
4.1	Código desenvolvido	45
4.2	Biblioteca de filtro de Kalman	52
5	Bibliografia	55

Lista de Figuras

1	Guindaste hidráulico da Liebherr - Modelo LTM-11200 9.1	6
2	Detalhe de um guindaste patolado	7
3	Protótipo finalizado	8
4	Sensores em redundância utilizados nos testes	8
5	Arduino Uno R3 - Frente e verso	11
6	Módulo LCD para Arduino	13
7	Quadricóptero comercial baseado em Arduino	14
8	Relação típica entre o ângulo medido e a saída do acelerômetro	15
9	Acelerômetro submetido a força $g = 0$	15
10	Caixa com aceleração $1g = 9,8 \frac{m}{s^2}$	16
11	Caixa sujeita à força da gravidade de $1g = 9,8 \frac{m}{s^2}$	17
12	Caixa inclinada sujeita à força da gravidade	17
13	Sistema de coordenadas utilizado no modelo do acelerômetro	18
14	MPU 6050 - Giroscópio e acelerômetros integrados num chip digital	19
15	Módulo para Arduino utilizando o MPU 6050	20
16	Eixos do sistema de coordenadas com os ângulos indicados	23
17	Modelo de giroscópio mecânico	25
18	Giroscópio óptico para navegação	25
19	Sistema de coordenadas utilizado no modelo do giroscópio	26
20	Modelo de filtro complementar	30
21	Detalhe da inicialização do sistema	35
22	Detalhe da calibração do sistema	37
23	Sistema ligado com o sensor angulado	39
24	Módulo do protótipo com o inclinômetro	40
25	Primeiro experimento realizado comparando as diferentes formas de medição	41
26	Segundo experimento realizado comparando as diferentes formas de medição	41
27	Terceiro experimento realizado comparando as diferentes formas de medição	42

Lista de Tabelas

1	Especificações técnicas do Arduino Uno R3	12
---	---	----

1 Introdução

É inegável o crescimento econômico e industrial pelo qual o Brasil tem passado na última década. Industrias de todos os segmentos e tamanhos apareceram em várias partes do país e, com elas, vários setores que prestam serviços e alugam equipamentos. Entre estes setores está o de máquinas de içamento de carga, como guindastes automotivos, treliçados e guindautos, também conhecidos como caminhões Munck.

No setor de içamento de carga, assim como em toda a industria, a segurança na operação é fundamental pois, normalmente, lidam-se com cargas de dezenas (ou até centenas!) de toneladas, tornando qualquer acidente potencialmente fatal. Para garantir a segurança de uma operação, além do treinamento adequado dos profissionais envolvidos, são necessários vários equipamentos de segurança atrelados ao guindaste como, células de carga, anemômetros, sensores de pressão e inclinômetros.

Neste projeto, levamos em conta a necessidade de segurança nas operações de movimentação de cargas e a escassez de acessórios com preço acessível e de qualidade. Optamos por desenvolver um inclinômetro para guindastes e guindautos utilizando o filtro de Kalman como método para unir os sinais dos sensores empregados e a plataforma Arduino para prototipagem, por ser barata, eficiente, de fácil replicação e com licença livre.

2 Atividades Desenvolvidas

2.1 Incentivo

No estágio realizado na STG - Serviços Técnicos em Guindastes, no ano de 2013, realizávamos manutenção de equipamentos de içamento de cargas, principalmente de guindastes hidráulicos. Esse tipo de máquina é muito utilizada pela sua versatilidade e facilidade de transporte, pois consiste basicamente em uma lança treliçada sobre um caminhão. Como a lança pode ser telescópica em várias posições e tamanhos diferentes, é possível utilizar o equipamento em espaços fechados ou de difícil acesso.



Figura 1: Guindaste hidráulico da Liebherr - Modelo LTM-11200 9.1

Como o equipamento possui rodas ele é transportado em rodovias comuns, porém, para ser operado, é necessário que ele seja montado sobre suas patolas, que o mantêm estabilizado durante a operação. Essas patolas são retráteis e são sempre apoiadas sobre vigas de madeira ou chapas de metal, para aumentar a área e diminuir a pressão exercida no solo. O processo de patolamento de um guindaste precede qualquer operação e é essencial para a segurança da operação. São utilizados sempre níveis, sejam eles analógicos ou digitais, para garantir que o equipamento está alinhado com a horizontal, garantindo

assim que suas forças sejam igualmente distribuídas pelas 4 patolas (alguns equipamentos possuem uma quinta patola embaixo da cabine do motorista).



Figura 2: Detalhe de um guindaste patolado

Muitos dos equipamentos ainda em uso no Brasil possuem pelo menos uma década, o que faz com que o parque de guindastes do país possua todo o tipo de tecnologia para nivelamento. Os mais antigos possuem apenas um nível bolha redondo enquanto os mais recentes já vem com sistemas eletrônicos embutidos. No meio do caminho entre esses dois existem vários equipamentos que tiveram seus sistemas atualizados e ganharam sensores de inclinação mais modernos.

Observando esse cenário comecei a ver a variedade de fabricantes dos inclinômetros, percebendo inclusive que alguns eram nacionais. Em conversa com meus superiores (trabalhando há mais de 10 anos com manutenção de guindastes), fui informado de que vários desses sistemas falhavam com frequência e que custavam, invariavelmente, mais de 2 mil reais. Com essa realidade em mente tive a idéia de desenvolver uma alternativa barata para esse tipo de função.

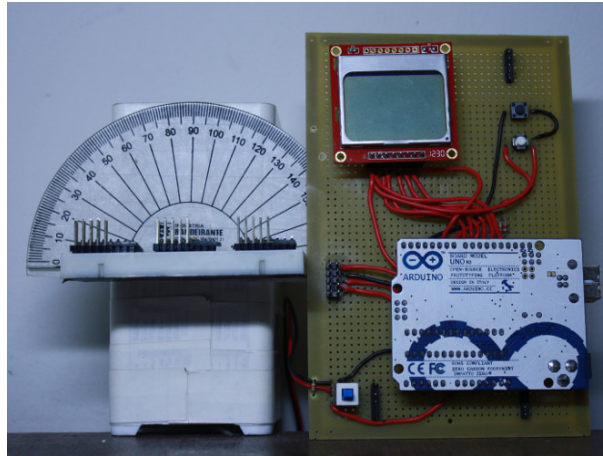


Figura 3: Protótipo finalizado

Ao pesquisar mais sobre microcontroladores logo me deparei com o Arduino, plataforma aberta de prototipagem que agilizou em muito o processo de prototipagem. Falaremos mais sobre ele na seção 2.3. Tivemos também de escolher o sensor mais adequado para o inclinômetro e acabamos usando uma combinação de dois deles, um acelerômetro e um giroscópio. Falaremos mais sobre eles na seção 2.4. Por fim, na seção 2.5, descrevemos a necessidade que tivemos de utilizar filtros algorítmicos para unir os valores dos dois sensores e diminuir os ruídos no resultado final.

O desenvolvimento desse projeto foi realizado de forma bastante experimental, sendo as pesquisas realizadas na vasta documentação disponível na internet e as peças compradas da China, por serem de baixíssimo custo e relativa qualidade.

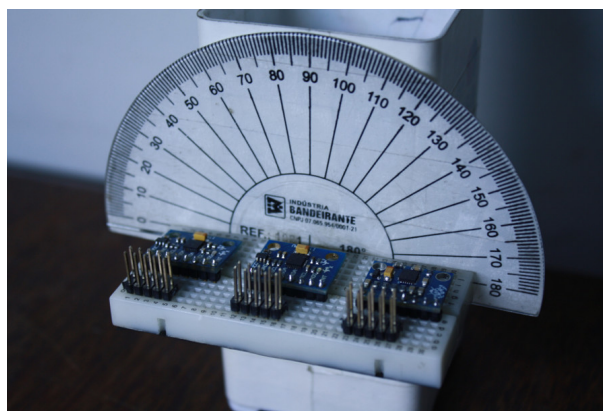


Figura 4: Sensores em redundância utilizados nos testes

2.2 Estado da Arte

Fizemos uma pesquisa na internet com o intuito de descobrir quais as características mais comuns nos inclinômetros comerciais utilizados no Brasil. Vimos que diversas empresas, no Brasil e no mundo, fabricam esse tipo de equipamento para guindastes e guindautos. Um fator em comum entre todas elas é o fato de utilizarem de plataformas e softwares proprietários em seus equipamentos. Normalmente a precisão e o grau de proteção dos equipamentos são bem parecidos entre os fabricantes, as principais diferenças observadas foram os itens adicionais, como alarmes visuais e sonoros e visores adicionais, e os sensores agregados, como os sensores de pressão de patola e os de comprimento e inclinação da lança telescópica.

Conversando com os profissionais da STG, fiquei sabendo que em geral esses equipamentos são vendidos em pacotes de sensores, para serem utilizados em guindastes mais antigos que não possuem nenhum sensor de segurança.

Segue abaixo a lista das principais empresas do ramo localizadas na internet.

1. ComLink

- **Site:** www.comlink.ind.br
- **Sede:** Ribeirão Preto - SP

Os equipamentos da ComLink variam apenas em quantidade de eventos que podem ser registrados e no tipo de conexão do sensor com o visor, podendo ser a cabo ou sem fio. Os inclinômetros têm resolução de $0,1^\circ$, possuem dois eixos de medição e proteção IP 67, contra poeira e submersão. Não foi encontrada informação sobre a precisão dos equipamentos.

2. Geodigitus

- **Site:** www.geodigitus.com.br
- **Sede:** Belo Horizonte - MG

Seus equipamentos possuem resolução de $0,1^\circ$ e precisão de $0,5^\circ$. Possui 2 eixos de medição e proteção IP 65, contra poeira e jatos d'água.

3. Hirschmann

- **Site:** www.hirschmann.com
- **Sede:** Estados Unidos da América

A Hirschmann é líder mundial de mercado em sensores para equipamentos de carga. Vários sistemas de outras empresas utilizam sensores deles e montam apenas os receptores e visores. Alguns de seus sensores possuem resolução de até $0,01^\circ$, proteção IP 69K contra poeira e jatos de água em altas temperaturas e pressões. Os sensores possuem ainda a opção sem fio ou com fio.

4. Load Control

- **Site:** www.loadcontrol.com.br
- **Sede:** Porto Alegre - RS

A Load Control não fornece detalhes sobre seus produtos.

5. LSI

- **Site:** www.loadsystems.com
- **Sede:** Estados Unidos da América

Os sensores da LSI possuem resolução de $0,1^\circ$ e precisão típica de $0,3^\circ$. Seus sensores são sem fio, com dois eixos e possuem proteção IP 66, contra poeira e jatos de água em alta pressão.

6. Mestria

- **Site:** www.mestria.com.br
- **Sede:** Belo Horizonte - MG

A Mestria não fornece informações técnicas sobre seus produtos.

7. Tecnnic

- **Site:** www.tecnnic.com.br
- **Sede:** Criciúma - SC

A Tecnnic produz equipamentos com resolução de 0,1° e proteção IP 66.

2.3 Arduino

O conceito de *open-source hardware* (hardware de código aberto), utilizado pelo Arduino (arduino.cc), determina que todos os projetos e especificações sejam liberados para uso e modificação por qualquer usuário. Com isso, nos últimos anos, surgiram dezenas (se não centenas) de versões modificadas dos seus projetos, cada uma com sua característica e aplicação específica. Essa versatilidade do Arduino fez com que ele se tornasse, pouco depois de seu surgimento, em 2005, referência para amadores e artistas ingressando no mundo da eletrônica. Hoje em dia ele já se consolidou como uma plataforma sólida e em constante expansão e vem sendo usado cada vez mais dentro de escolas técnicas e de engenharia para aprendizado de programação e eletrônica.

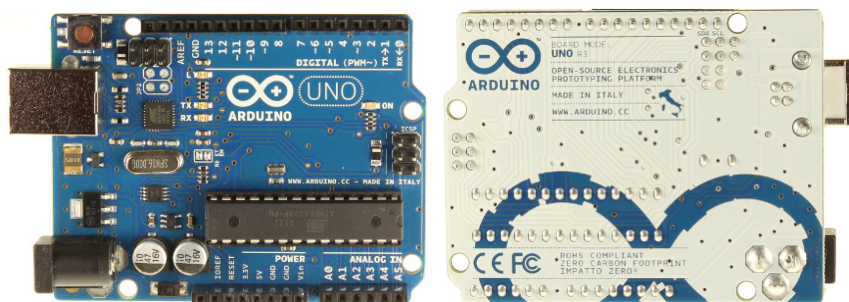


Figura 5: Arduino Uno R3 - Frente e verso

O movimento *open-source*, mais conhecido pelos softwares, foi importantíssimo para a evolução da tecnologia em várias áreas. Como exemplo temos o fato de os sistemas GNU/Linux, talvez o maior projeto de software livre do mundo, ter dominado o mercado de servidores, sistemas embutidos e, mais recentemente, de sistemas móveis, como

celulares e tablets. Esse fato pouco lembrado sobre o software livre é essencial para se compreender a rápida evolução e a popularização desse tipo de tecnologia nas últimas décadas.

O Arduino possui entradas e saídas digitais e analógicas que são programáveis por uma linguagem padrão baseada em Wiring, mas com a sintaxe semelhante a C/C++. Isso faz com que os códigos sejam facilmente modificados para projetos em plataformas semelhantes. Compramos para o projeto a versão *Arduino Uno R3*, um dos modelos mais básicos. Suas especificações podem ser encontradas na tabela 1.

Os pinos digitais permitem que sejam lidos ou enviados sinais definidos pelo usuário em código. As entradas analógicas permitem a leitura de sensores de vários tipos, como de temperatura, de luz ou de movimento. Os limites de tensão da placa são bastante amplos, graças à fonte embutida na placa, que pode ser alimentada pelo conector, através de uma bateria ou fonte externa, ou então pela saída USB de qualquer computador. Os Arduinos já vem pré-programados com o que é chamado de *bootloader*, um programa que inicializa o microcontrolador e o deixa pronto a ser reprogramado pelo computador através da porta USB.

Microcontrolador	ATmega328
Tensão de Operação	5V
Tensão Recomendada	7-12V
Limites de tensão	6-20V
Pinos Digitais E/S	14
Pinos Analógicos E	6
Corrente por Pino	40 mA
Corrente no pino 3.3V	50 mA
Memória Flash	32 KB
Memória SRAM	2 KB
Memória EEPROM	1 KB
Velocidade de Clock	16 MHz

Tabela 1: Especificações técnicas do Arduino Uno R3

Um dos grandes atrativos do Arduino é o preço acessível. A placa foi comprada por US\$ 15,20, o que, na época, equivalia a cerca de R\$ 35,00. Existem ainda cópias que podem chegar a U\$ 9,00 ou até menos. Como os projetos são abertos, é também possível montar seu próprio Arduino com peças compradas em qualquer loja de eletrônica.

Utilizando o Arduino Uno R3, uma placa de montagem rápida, um módulo com uma tela LCD monocromática, 2 botões e um sensor com um acelerômetro e um giroscópio montamos a primeira versão do protótipo. Essa tela foi originalmente projetada para o celular 5110, da Nokia, porém vem sendo muito utilizada por hobbystas por seu preço acessível e versatilidade de uso, sendo possível, inclusive, exibir gráficos com ela.

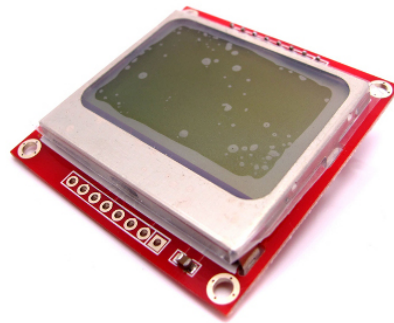


Figura 6: Módulo LCD para Arduino

2.4 Sensores

Sensores são dispositivos que reagem a um estímulo físico ou químico de maneira prevista e mensurável. Existem sensores para todos os tipos de aplicação: de medidores de gás carbônico a sensores elétricos dos mais variados. Cada um tem sua utilidade específica e mede grandezas diferentes. Da mesma forma, a interface de saída de um sensor pode variar dependendo da aplicação. Podemos ter sensores que variam a tensão de saída ou a corrente, ou ainda sensores digitais, que, por meio de sinais discretos e um protocolo estabelecido, realizam a transmissão dos dados de forma síncrona para a central.

Na execução desse protótipo, um grande problema foi a escolha dos sensores. Vi que a maior parte dos aparelhos que necessitam de medição de ângulo, utilizam uma combinação de acelerômetro e giroscópio. Estão incluídos aí a maior parte dos celulares de última geração e drones voadores, tanto amadores quanto profissionais. Existem inclusive placas que funcionam como piloto automático de drones voadores (com até 8 hélices) que são desenvolvidas baseadas em Arduino, como a APM, da 3DRobotics (ardupilot.com). Nesse

caso a placa ainda vem com a opção de se utilizar um magnetometro, que funciona como uma bússola, ao medir o campo magnético da terra.



Figura 7: Quadricóptero comercial baseado em Arduino

Ao combinar mais de um sensor é possível otimizar a medição individual deles, pois todo sensor possui algum tipo de ruído que interfere em sua leitura. Optamos por utilizar o acelerômetro e o giroscópio, primeiramente por serem complementares, no sentido de que um possui um ruído de alta frequência enquanto o outro possui um de baixa frequência. Além disso é possível encontrar no mercado, com muita facilidade, modelos bastante baratos e seu uso é amplamente documentado na internet, incluindo várias bibliotecas já desenvolvidas para diversos fins.

2.4.1 Acelerômetro

Cada vez mais empregados em aparelhos eletrônicos dos mais variados, como celulares e tablets, os acelerômetros já são utilizados na indústria, principalmente de aviação e espacial, há décadas. Porém foi com sua popularização na indústria automobilística que a produção em massa desses sensores chegou ao ponto de torná-lo acessível para o grande público.

Como o próprio nome diz, um acelerômetro é um dispositivo que responde à variação da aceleração exercida sobre ele através de um sinal elétrico. No caso, como estamos todos sujeitos à aceleração da gravidade, um acelerômetro parado ao nível do mar sofre uma aceleração de $g = 9,81 \frac{m}{s^2}$ enquanto em queda livre sua aceleração será igual a 0.

Os acelerômetros, por possuírem mais de um eixo, podem medir a variação da aceleração entre seus extremos e assim calcular o ângulo em que se encontram. Essa relação se dá na forma de uma função senoidal, conforme pode ser observado na figura 8.

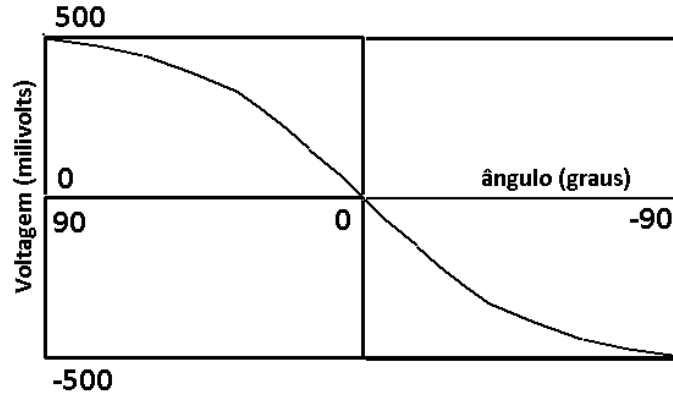


Figura 8: Relação típica entre o ângulo medido e a saída do acelerômetro

Para entender melhor como funciona um acelerômetro podemos imaginar uma caixa em forma de cubo com uma bola no centro. Quando não houver aceleração alguma (em algum lugar no espaço sideral) a esfera flutuará no centro da caixa, sem tocar as faces internas (figura 9). Cada par de paredes opostas representa um eixo do sensor e a vista da figura não mostra a face $Y+$, que é o lugar do observador. Imaginemos então que cada parede é sensível à pressão e, quando aceleramos a caixa (a $1g = 9,8 \frac{m}{s^2}$) em uma direção a bola atingirá a face oposta, conforme mostrado na figura 10.

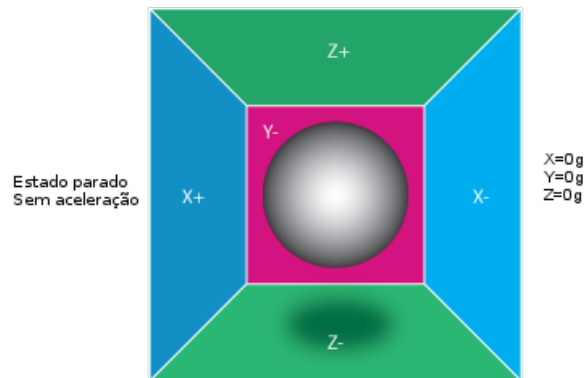


Figura 9: Acelerômetro submetido a força $g = 0$

É medida então a pressão exercida pela bola na parede $X-$, o que significa, na verdade,

que a aceleração é no sentido oposto. Essa força é usualmente chamada de *força inercial* ou *força fictícia* e é representada pela seta vermelha na figura 10. Essa força no caso é causada por uma aceleração brusca, em um lugar onde não há força gravitacional atuando sobre o sistema. Porém, se levarmos nosso sensor para a Terra e posicionarmos no chão, estaremos o sujeitando à força da gravidade, que aqui é $g = 9,8 \frac{m}{s^2}$, no nível do mar (figura 11).

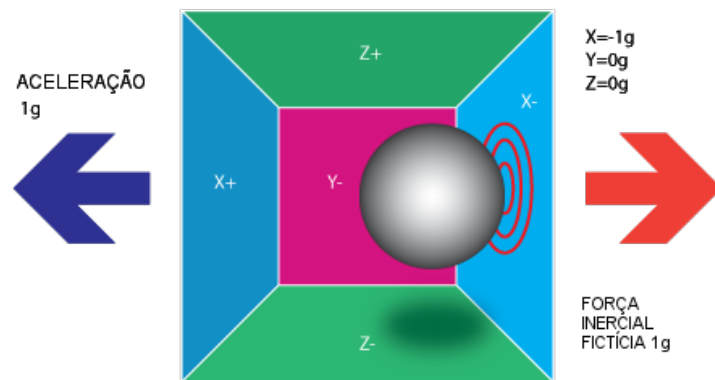


Figura 10: Caixa com aceleração $1g = 9,8 \frac{m}{s^2}$

Sobre o efeito da gravidade terrestre, a bola tocará a face $Z-$ da caixa, exercendo assim uma força sobre ela que será convertida em um sinal elétrico proporcional. O efeito seria igual ao de aproximar um ímã dessa face caso a bola fosse de metal. É importante frisar que o acelerômetro mede diretamente a força, não a aceleração. As análises feitas até agora foram feitas considerando apenas 1 eixo do acelerômetro por vez. Isso não é exatamente útil no caso de análise de ângulos em 3 dimensões, que pode ser feito usando um acelerômetro de 3 eixos.

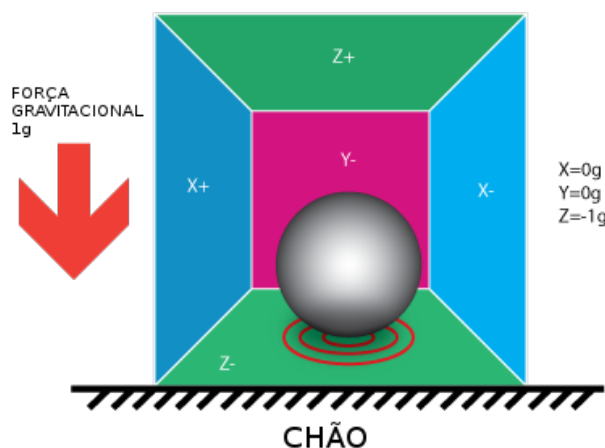


Figura 11: Caixa sujeita à força da gravidade de $1g = 9,8 \frac{m}{s^2}$

Ao posicionarmos o sensor em um ângulo entre os eixos, a esfera tocará mais de uma face simultaneamente. Com isso, a força exercida sobre cada uma será uma componente da força peso total, permitindo o cálculo do ângulo em relação à horizontal, conforme mostrado na figura 12. Dessa forma, o módulo das componentes nas paredes $Z-$ e $X-$ será de aproximadamente $0,71g$, caso o ângulo da caixa seja de 45° .

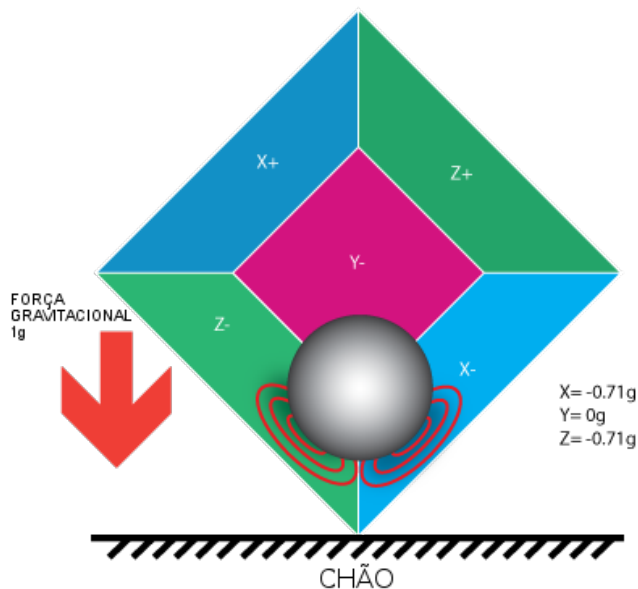


Figura 12: Caixa inclinada sujeita à força da gravidade

Até agora apresentamos o modelo considerando que a força gravitacional estaria sempre para baixo, porém, para os cálculos, é mais interessante que o sistema de coordenadas

do acelerômetro seja fixado como referência e a força aplicada sobre ele gire em torno de sua origem. Podemos observar essa configuração na figura 13, onde X , Y e Z são as bases do sistema, R é a força aplicada sobre o acelerômetro e R_x , R_y e R_z são as componentes de R no sistema de coordenadas.

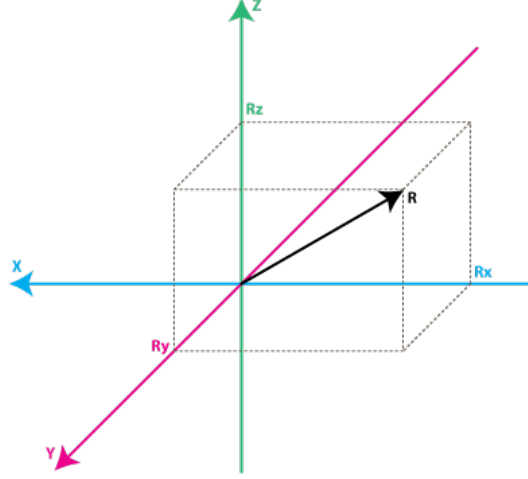


Figura 13: Sistema de coordenadas utilizado no modelo do acelerômetro

Nesse modelo, temos os eixos perpendiculares às faces da caixa do outro modelo. Dessa forma, é simples calcular o vetor R , utilizando o teorema de Pitágoras para 3 dimensões:

$$R^2 = R_x^2 + R_y^2 + R_z^2$$

ou

$$R = \sqrt{R_x^2 + R_y^2 + R_z^2} \quad (1)$$

Como já dissemos, acelerômetros podem ser classificados entre digitais e analógicos. Os analógicos fornecem uma tensão em uma faixa pré-definida e esse valor deve ser convertido em digital utilizando um conversor analógico para digital, assunto já fora do escopo desse trabalho. Por sua vez, os sensores digitais fornecem a informação por meio de um protocolo, como SPI, USART ou I²C. Independente do formato em que o sensor entrega os dados ele será convertido em um valor digital em uma determinada faixa, dependendo da precisão do sensor. Por exemplo, um microprocessador com 10 bits de precisão lerá

valores entre 0 e 1023, pois $2^{10} - 1 = 1023$.

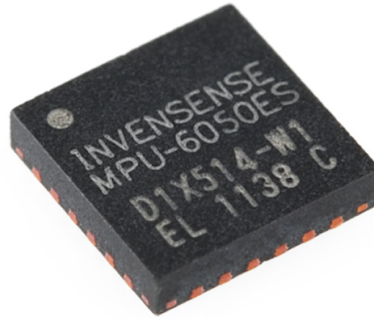


Figura 14: MPU 6050 - Giroscópio e acelerômetros integrados num chip digital

Optamos por utilizar um chip digital pela facilidade da manipulação dos dados. Escolhemos o modelo MPU 6050, fabricado pela InvenSense (invensense.com), que possui um acelerômetro e um giroscópio, cada um com 3 eixos. Além disso, ele pode ser integrado a um compasso de até 3 eixos ou ainda a outros sensores, graças a seus protocolos digitais, SPI e I²C.

Esse mesmo chip é utilizado em diversos aparelhos celulares comerciais, para implementar interfaces de movimento nos equipamentos. Por suas proporções reduzidas e por utilizar soldagem SMD, optamos por comprar um módulo para Arduino com esse chip, uma vez que ele já vem com a interface necessário para conversar com o microcontrolador. Escolhemos um modelo que custou US\$ 11,40, o equivalente a cerca de R\$ 25,00, semelhante ao da figura 15.

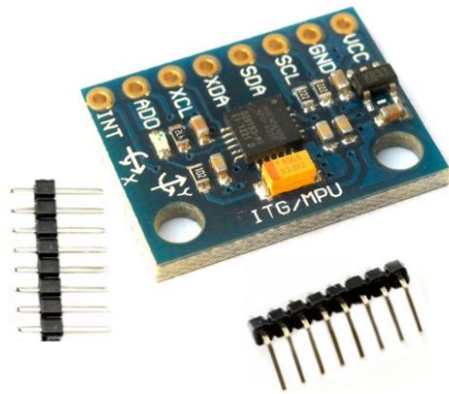


Figura 15: Módulo para Arduino utilizando o MPU 6050

Suponhamos então que, em certa medição, lemos os seguintes resultados do acelerômetro, já convertidos pelo conversor analógico digital

$$AcR_x = 520$$

$$AcR_y = 667$$

$$AcR_z = 589$$

Cada conversor desse tipo possui uma tensão de referência, no nosso caso 3,3V, que será utilizada para converter o valor digital em uma tensão, através de uma simples regra de três:

$$\left\{ \begin{array}{l} V_{R_x} \longrightarrow V_{ref} \\ AcR_x \longrightarrow P_{Ac} \end{array} \right.$$

onde

$$V_{R_x} \longrightarrow \text{tensão lida do sensor}$$

$$V_{ref} \longrightarrow \text{tensão de referência utilizada}$$

$$AcR_x \longrightarrow \text{valor digital lido do sensor}$$

$$P_{Ac} \longrightarrow \text{valor digital máximo alcançado pelo sensor}$$

no nosso caso teríamos

$$V_{R_x} = \frac{AcR_x * 3,3}{1023}$$

Analogamente, para cada uma das leituras do acelerômetro, teríamos

$$V_{R_x} = \frac{520 * 3,3}{1023} \simeq 1,68V$$

$$V_{R_y} = \frac{667 * 3,3}{1023} \simeq 2,15V$$

$$V_{R_z} = \frac{589 * 3,3}{1023} = 1,90V$$

que seria a leitura, em volts, do valor enviado pelo sensor para cada um dos eixos.

Todo acelerômetro possui um valor de tensão para zero-g (V_{zero-g}), em torno do qual o sensor variará seu sinal de saída. Esse valor pode ser encontrado no manual do sensor e, para o nosso caso, é de $1,65V$. Podemos calcular a variação de voltagem em torno do valor de zero-g conforme mostrado abaixo:

$$\Delta V_{R_x} = 1,68V - 1,65V = 0,03V$$

$$\Delta V_{R_y} = 2,15V - 1,65V = 0,50V$$

$$\Delta V_{R_z} = 1,90V - 1,65V = 0,25V$$

Temos nossa leitura dos valores em volts, porém precisamos agora de conseguí-las em g ($9,8m/s^2$), ou seja, em valores de aceleração. Para tal, precisamos encontrar o valor de sensibilidade, este também contido nas especificações do sensor, que é normalmente representado em mV/g . Com a sensibilidade de $478,5mV/g = 0,4785V/g$ podemos aplicar esse valor na fórmula da seguinte maneira:

$$R_x = \frac{\Delta V_{R_x}}{Sensibilidade}$$

o que aplicado aos nossos valores nos daria

$$R_x = \frac{0,03V}{0,4785V/g} \simeq 0,06g$$

$$R_y = \frac{0,50V}{0,4785V/g} \simeq 1,04g$$

$$R_z = \frac{0,25V}{0,4785V/g} \simeq 0,52g$$

Naturalmente, poderíamos juntar todos os passos em apenas uma fórmula, como fazemos de fato no código do programa. A descrição passo a passo das contas foi feita apenas para fins didáticos. Teríamos então:

$$R_x = (\frac{AcR_x * V_{ref}}{1023} - V_{zero-g})/Sensibilidade \quad (2)$$

$$R_y = (\frac{AcR_y * V_{ref}}{1023} - V_{zero-g})/Sensibilidade$$

$$R_z = (\frac{AcR_z * V_{ref}}{1023} - V_{zero-g})/Sensibilidade$$

Temos agora os valores das componentes de R , com os quais é possível calcular não só R como os ângulos entre R e as origens do sistema. É possível calcular o ângulo entre 1 ou mais origens, de forma a termos uma noção completa de qual a inclinação do sensor no espaço. O cálculo dos ângulos envolve alguma trigonometria, porém nada que fuja do habitual. Na figura 16 definimos os ângulos entre R e os eixos de coordenadas como A_{xr} , A_{yr} e A_{zr} .

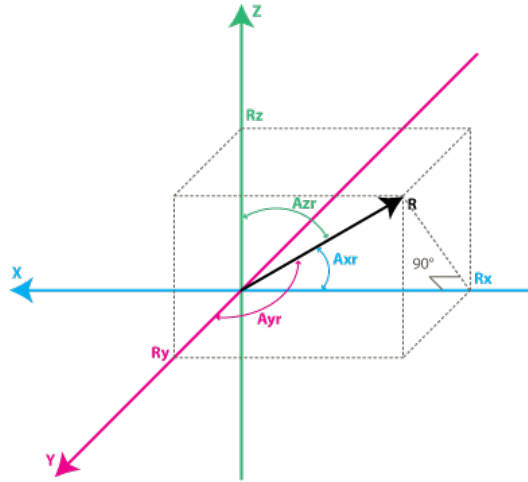


Figura 16: Eixos do sistema de coordenadas com os ângulos indicados

Da figura 16 podemos deduzir que o cosseno de qualquer um desses ângulos pode ser calculado pela sua componente no eixo correspondente sobre R . Como pela equação 1 conseguimos calcular o valor de R , podemos fazer então calcular o ângulo através da função inversa do cosseno, o arco-cosseno.

$$\cos(A_{xr}) = \frac{R_x}{R}$$

$$\cos(A_{yr}) = \frac{R_y}{R}$$

$$\cos(A_{zr}) = \frac{R_z}{R}$$

usando a função inversa temos

$$A_{xr} = \arccos\left(\frac{R_x}{R}\right)$$

$$A_{yr} = \arccos\left(\frac{R_y}{R}\right)$$

$$A_{zr} = \arccos\left(\frac{R_z}{R}\right)$$

Finalmente temos o valor medido pelo acelerômetro. Com esses dados em mãos é possível analisar a posição do sensor e dizer se ele está nivelado ou não. Temos um problema com o acelerômetro que é seu ruído de alta frequência, como ele mede diretamente a variação da força exercida sobre ele e é muito sensível, mesmo com o equipamento parado sobre uma mesa há uma variação dos valores lidos. Como independente do tempo de espera essa variação não aumenta ou diminui, esse ruído é chamado de alta frequência. O giroscópio, apresentado em seguida, possui características diferentes, o que faz com que ele em um curto espaço de tempo seja bastante confiável, enquanto ao longo do tempo seu erro aumente. Esse tipo de ruído é chamado de baixa frequência, pois acontece ao longo do tempo.

2.4.2 Giroscópio

De forma totalmente distinta do acelerômetro, o giroscópio não é bem representado pelo modelo da caixa com a bola flutuando. Esse sensor é originalmente constituído por um disco girando sobre uma estrutura de até 3 anéis, cada um com giro livre em um eixo (figura 17). Quando o disco se põe a girar ele gera uma força resultante que se opõe a qualquer tentativa de giro que seja feita no sensor. Ele ainda pode ser movido paralelamente ao seus eixos sem interferir na medição, porém qualquer mínima alteração no giro será percebida.

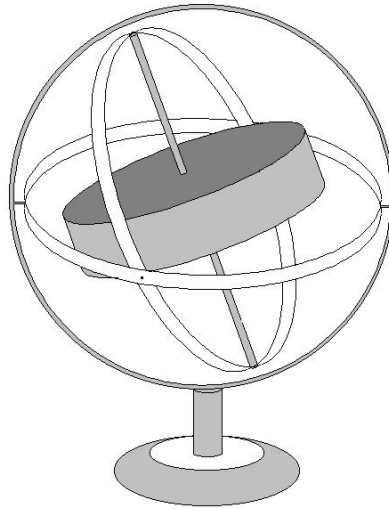


Figura 17: Modelo de giroscópio mecânico

Uma combinação de 2 giroscópios é comumente usada em aviões e naves espaciais para navegação. São usados porém giroscópios mecânicos agregados a sensores elétricos ou ópticos, para aumentar a precisão do sensor. O modelo de giroscópio eletrônico que usamos não possui partes mecânicas e, por isso, é menos preciso. Apesar disso ele é bastante útil para aplicações não tão críticas quanto navegação espacial!

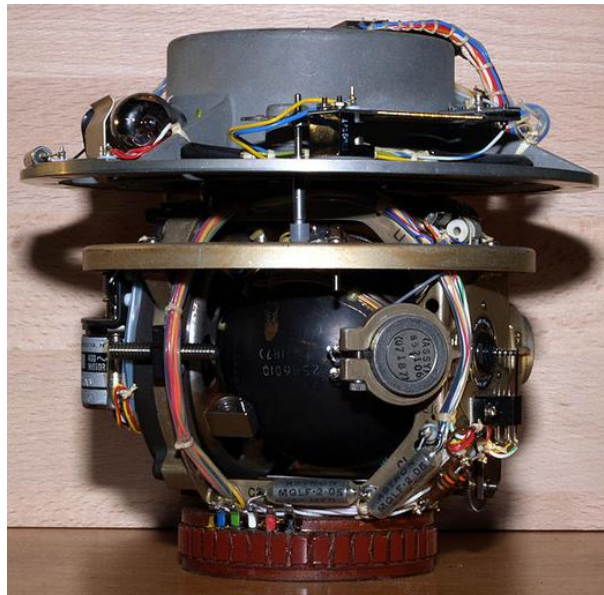


Figura 18: Giroscópio óptico para navegação

Para entendermos como é calculado o ângulo utilizando o giroscópio, é importante analisarmos o sistema de coordenadas da figura 19, utilizado no modelo.

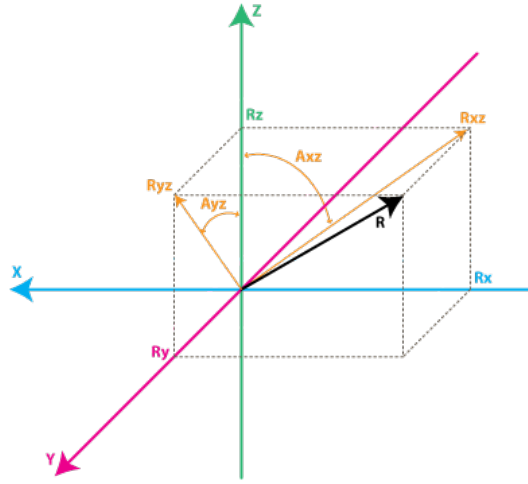


Figura 19: Sistema de coordenadas utilizado no modelo do giroscópio

Definamos primeiramente

$$R_{xz} \longrightarrow \text{projecção de } R \text{ no plano } XZ$$

$$R_{yz} \longrightarrow \text{projecção de } R \text{ no plano } YZ$$

Considerando o triângulo retângulo formado por R_{xz} e R_z e utilizando o teorema de Pitágoras temos:

$$R_{xz}^2 = R_x^2 + R_z^2$$

e de forma semelhante

$$R_{yz}^2 = R_y^2 + R_z^2$$

Esses valores servem apenas de demonstração das relações entre os vetores analisados, o que nos interessa, entretanto, são os ângulos A_{xz} e A_{yz} , que podem ser definidos como:

$$A_{xz} \longrightarrow \text{ângulo entre } R_{xz} \text{ e o eixo } Z$$

$$A_{yz} \longrightarrow \text{ângulo entre } R_{yz} \text{ e o eixo } Z$$

O giroscópio mede, na realidade, a taxa de variação desses ângulo, que representam o giro em torno do eixo Y e X , respectivamente. Para entendermos o que é a taxa de variação, nesse caso, podemos exemplificar da seguinte forma: imagine que medimos o ângulo A_{xz} no momento t_0 , chamaremos esse valor de A_{xz0} . Da mesma forma mediremos esse ângulo no momento t_1 , nomeando-o de A_{xz1} . A taxa de variação do ângulo seria calculada da seguinte forma:

$$\Delta A_{xz} = \frac{A_{xz1} - A_{xz0}}{t_1 - t_0}$$

ou ainda

$$\Delta A_{xz} = \frac{A_{xz1} - A_{xz0}}{\Delta t}$$

Caso representemos o ângulo em graus e o tempo em segundos teremos, ao fim, um valor em $^\circ/s$. Esse é o valor lido pelo giroscópio. Assim como com o acelerômetro, o giroscópio não fornece uma saída diretamente proporcional a grandeza que queremos, logo teremos de calcular a taxa de variação do ângulo usando uma fórmula similar à equação 2, a qual nos referimos anteriormente.

$$\Delta A_{xz} = (\frac{Giro_{xz} * V_{ref}}{P_{gi}} - V_{\Delta zero}) / Sensibilidade$$

e, de forma semelhante

$$\Delta A_{yz} = (\frac{Giro_{yz} * V_{ref}}{P_{gi}} - V_{\Delta zero}) / Sensibilidade$$

onde

ΔA_{xz} e ΔA_{yz}	\longrightarrow	a taxa de variação angular em $^{\circ}/s$
$Giro_{xz}$ e $Giro_{yz}$	\longrightarrow	o valor digital lido do giroscópio
V_{ref}	\longrightarrow	valor de tensão de referência
$Sensibilidade$	\longrightarrow	sensibilidade fornecida pelo fabricante em $\frac{mV}{^{\circ}/s}$
P_{gi}	\longrightarrow	precisão do microcontrolador
$V_{\Delta zero}$	\longrightarrow	valor de tensão para giro zero, fornecido pelo fabricante

Tomemos como exemplo os seguintes valores lidos pelo Arduino do giroscópio:

$$Giro_{xz} = 580$$

$$Giro_{yz} = 297$$

Com as fórmulas e as especificações do giroscópio podemos calcular a taxa de variação angular:

$$\Delta A_{xz} = (\frac{580 * 3,3V}{1023} - 1,23)/0,002 \frac{V}{^{\circ}/s} \simeq 320^{\circ}/s$$

$$\Delta A_{yz} = (\frac{297 * 3,3V}{1023} - 1,23)/0,002 \frac{V}{^{\circ}/s} \simeq -136^{\circ}/s$$

Podemos ver que o sensor gira em torno do eixo Y (ou no plano XZ) com uma velocidade de $320^{\circ}/s$ e em torno do eixo X (ou no plano YZ) com uma velocidade de $-136^{\circ}/s$. Esse valor ainda não representa o ângulo, mas é uma taxa de variação dele. Dessa forma podemos integrar o valor para chegar no ângulo do sensor. A fórmula para isso seria:

$$A_{xz} = \int_{t_0}^{t_1} \Delta A_{xz} dt$$

sendo t_0 e t_1 os tempos de início e fim da medição. A explicação dessas ferramentas matemáticas foge ao escopo desse relatório, porém é interessante compreender que uma

integral é uma soma infinitesimal de uma função, ou seja, ao se integrar, consegue-se a área debaixo da curva. Essa área, no caso do gráfico de $^{\circ}/s \times s$, representa o ângulo pois

$$\frac{\text{graus}}{\text{segundo}} * \text{segundo} = \text{grau}$$

O giroscópio, por suas características, mantém uma precisão muito boa em curtos períodos de tempo, principalmente quando em movimento, porém, ao longo do tempo, ocorre o que é chamado de *arrasto*. Esse efeito faz com que a medida lida pelo sensor varie irreversivelmente com o passar do tempo, gerando um ruído de baixa frequência. Porém, em conjunto com outros sensores, é possível utilizar as características positivas para se aumentar a precisão da medida.

Existem várias formas de se unir os valores dos sensores em um só. Na seção 2.5 falaremos mais sobre o filtro complementar e o filtro de Kalman, as duas alternativas testadas em nossos experimentos, além da leitura individual dos sensores.

2.5 Filtros

Filtros são utilizados em todas as áreas técnicas para retirar partes indesejadas. Na hidráulica retira partículas dos líquidos, na eletrônica retira frequências específicas do sinal elétrico e, quando usado em um algoritmo, pode servir por, exemplo, para remover o ruído criado pelos sensores de inclinação. Cada sensor possui um tipo de ruído diferente, no caso do acelerômetro temos um ruído de alta frequência, enquanto no giroscópio o ruído é de baixa frequência.

Nos experimentos que fizemos com nosso protótipo realizamos a leitura e o cálculo do ângulo usando os sensores individualmente e combinados utilizando dois filtros diferentes, o filtro complementar e o de Kalman. Falaremos mais sobre eles separadamente a seguir.

2.5.1 Filtro Complementar

O filtro complementar é uma aplicação particular do filtro de Kalman, discutido mais à frente. Como não há uma descrição estatística do ruído do problema, como no filtro

de Kalman, a matemática se torna bem mais simples. Fazemos, basicamente, uma média ponderada dos dois valores, sendo cada peso a “confiança” atribuída aquela medida. Um filtro complementar pode ser representado conforme a figura 20, sendo x e y leituras com ruídos de algum sinal z e \hat{z} o valor estimado pelo filtro complementar para z .

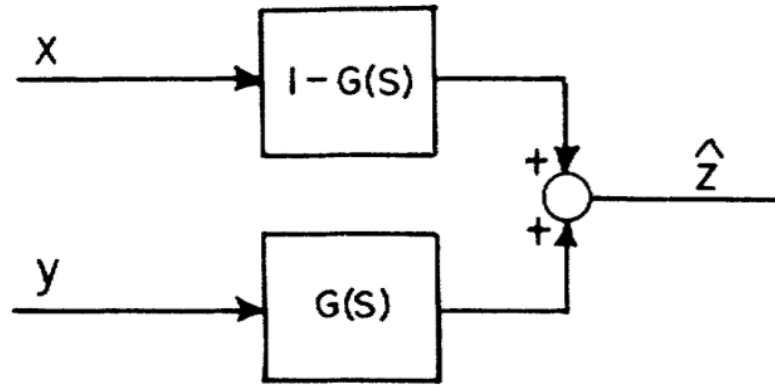


Figura 20: Modelo de filtro complementar

Suponhamos que o ruído em x seja de baixa frequência, como o do giroscópio, e o de y seja de alta frequência, como o do acelerômetro. Teríamos de fazer então de $G(s)$ um filtro passa baixa para filtrar o ruído de alta frequência de y . $[1 - G(s)]$ seria então o complemento de $G(s)$, logo, um filtro passa alta. Nesse tipo de filtro não são consideradas mais características do ruído.

Podemos tirar desse modelo a seguinte fórmula, utilizada em nosso código para cálculo da inclinação:

$$\hat{z} = G(s) * x + [1 - G(s)] * y \quad (3)$$

Os valores de $G(s)$ e $[1 - G(s)]$ foram primeiramente estimados e então otimizados durante os testes.

2.5.2 Filtro de Kalman

O filtro de Kalman é um algoritmo recursivo que foi inventado por Rudolf E. Kálmán (★ 19/5/1930 -), húngaro erradico nos Estados Unidos. Desde sua criação, em torno

de 1960, ele vem sendo utilizado em diversas aplicações, como processamento de sinais, controle de sistemas, navegação e etc. Inicialmente ele foi projetado para auxiliar na previsão da trajetória do projeto Apolo, da NASA. O algoritmo foi então incorporado ao computador da nave e, desde então, já foi utilizado diversas vezes pelo governo dos EUA, dos mísseis Tomahawk à torpedos e mísseis cruzadores aéreos.

Esse algoritmo envolve uma análise estatística do ruído apresentado, além de diversas manipulações com matrizes, sendo necessária a aplicação várias técnicas que fogem ao escopo desse trabalho. Pesquisando e conversando melhor com profissionais que utilizam o filtro de Kalman no dia-a-dia, descobrimos que normalmente o ajuste das variáveis é feito com testes exaustivos de várias combinações diferentes dos valores das variáveis.

Como o objetivo do trabalho não envolvia a implementação do filtro de Kalman, optamos por utilizar uma biblioteca para Arduino com o filtro já implementado. O código utilizado foi desenvolvido por Kristian Lauszus, do site TKJelectronics.dk. Essa implementação foi testada por diversos internautas e é bastante simples, além de ser detalhadamente explicada no blog de seu site. O filtro de Kalman é vastamente documentado, tanto em livros quanto na internet, por sua vasta utilização em diversas áreas.

Veremos agora alguns trechos importantes do código, enquanto a implementação completa será reservada para os anexos, no capítulo 4.

2.6 O Código

Todo microcontrolador funciona em um *loop* de execução no qual se verificam as leituras dos sensores, executam-se os cálculos e tarefas necessárias (como escrever ou ler da memória) e, finalmente, escreve-se nas saídas, sejam elas motores, luzes ou acionadores de qualquer tipo. Naturalmente essa ordem pode ser alterada, dependendo da aplicação do código, porém é importante compreender que o funcionamento desse tipo de aparelho ocorre dessa forma.

Vejamos então o loop principal do nosso código:

```

1 void loop() {
3     // Sub-rotina de calibragem
    calibra();
5
    // Luz do visor
7    ligaLuz();
9
    // Escreve no visor
    escreveDados(1);
11
    // Atualiza valores
13    atualizaValores();
15
    // Atualiza contador
    timer = micros();
17 }

```

Podemos observar na linha 4 a função `calibra()` , que será detalhada mais à frente, que inicia o processo de calibragem, caso o botão calibrar seja apertado por mais de 5 segundos. Em seguida verificamos se o botão da luz traseira da tela foi pressionado com a função `ligaLuz()`, na linha 7. A função `escreveDados()` exibe os dados lidos e calculados no visor. O parâmetro recebido por ela, na linha 10 do código acima, foi adicionado para depuração. Ao se passar 1 para a função ele exibe os valores também no terminal serial, quando o valor é zero ele exibe os valores apenas na tela. A função `atualizaValores()`, na linha 13 realiza a leitura dos sensores e os cálculos de ângulo enquanto na linha 16 temos apenas a leitura do tempo atual, necessário para a integração dos valores do giroscópio.

Além da função de *loop*, os microcontroladores possuem também, comunmente, uma função de *setup*, que é executada apenas uma vez, ao se ligar o equipamento. Na função *loop* que utilizamos foram mantidos trechos do exemplo original, retirado do site TKJelectronics.dk, e mantidos os comentários do autor.

```

1 void setup() {
3     //Inicializa comunicacao serial com o computador
    Serial.begin(115200);
5
    //Inicializa o visor LCD
7    myGLCD.InitLCD();
    myGLCD.setFont(SmallFont);
9
}

```

```

myGLCD.print("Iniciando ...", LEFT, 0);
11
Wire.begin();
13
i2cData[0] = 7; // Set the sample rate
15 i2cData[1] = 0x00; // Configure gyro and acc filtering
i2cData[2] = 0x00; // Set Gyro Full Scale Range
17 i2cData[3] = 0x00; // Set Accelerometer Full Scale Range
while(i2cWrite(0x19,i2cData,4,false)); // Write all registers
19 while(i2cWrite(0x6B,0x01,true)); // Disable sleep mode

21 while(i2cRead(0x75,i2cData,1));
if(i2cData[0] != 0x68) { // Read "WHO_AM_I" register
23   myGLCD.print("ERRO NO SENSOR!", LEFT, 8);
   //Serial.print(F("Error reading sensor"));
25   while(1);
}
27
delay(100); // Wait for sensor to stabilize
29
myGLCD.print("Sen. config.", LEFT, 8);
31
/* Set kalman and gyro starting angle */
33 while(i2cRead(0x3B,i2cData,6));
accX = ((i2cData[0] << 8) | i2cData[1]);
35 accY = ((i2cData[2] << 8) | i2cData[3]);
accZ = ((i2cData[4] << 8) | i2cData[5]);
37 // atan2 outputs the value of -Pi to Pi (radians)
// see http://en.wikipedia.org/wiki/Atan2
39 // We then convert it to 0 to 2Pi and then from radians to degrees
accYangle = atan2(accX,accZ)*RAD_TO_DEG;
41 accXangle = atan2(accY,accZ)*RAD_TO_DEG;

43 kalmanX.setAngle(0); // Set starting angle
kalmanY.setAngle(0);
45 gyroXangle = accXangle;
gyroYangle = accYangle;
47 compAngleX = accXangle;
compAngleY = accYangle;
49
myGLCD.print("Sen. calibr.", LEFT, 16);
51
// Calibragem dos fatores do filtro de Kalman
53
kalmanX.setQangle(0.01);
55 kalmanX.setQbias(0.0003);
kalmanX.setRmeasure(0.15);
57
kalmanY.setQangle(0.01);
59 kalmanY.setQbias(0.0003);
kalmanY.setRmeasure(0.15);

```

```

61 myGLCD.print("Filtro calibr.", LEFT, 24);
63
64 // Calibragem do angulo inicial
65 calibragem = EEPROM.readDouble(0);
66
67 // Luz do visor
68 pinMode(pinoBotaoLed, INPUT);
69 pinMode(pinoLed, OUTPUT);
70
71 digitalWrite(pinoLed, statusLed);
72
73 // Botao de Calibragem
74
75 pinMode(pinoCalibr, INPUT);
76
77 myGLCD.print("PRONTO!", LEFT, 32);
78 delay(3000);
79
80 timer = micros();
81 }

```

Entre as linhas 4 e 29 temos a inicialização da comunicação serial com o computador (caso o Arduino esteja ligado via USB no computador), da tela e dos sensores, já os configurando da forma desejada. Importante frisar que, na linha 28, temos uma pausa que é dada aguardando a inicialização do sensor, de forma evitar leituras equivocadas enquanto o sensor se configura. Entre as linhas 33 e 48 é feita a leitura inicial dos sensores (fazemos a leitura sempre em dois eixos, X e Y). A calibragem dos parâmetros do filtro é feita entre as linhas 54 e 60. Temos então a leitura da última calibragem registrada, na linha 65 e, finalmente, da linha 68 a linha 80 temos a configuração dos pinos do Arduino e a leitura inicial do tempo. Podemos ver essa mensagem sendo exibida na figura 21.

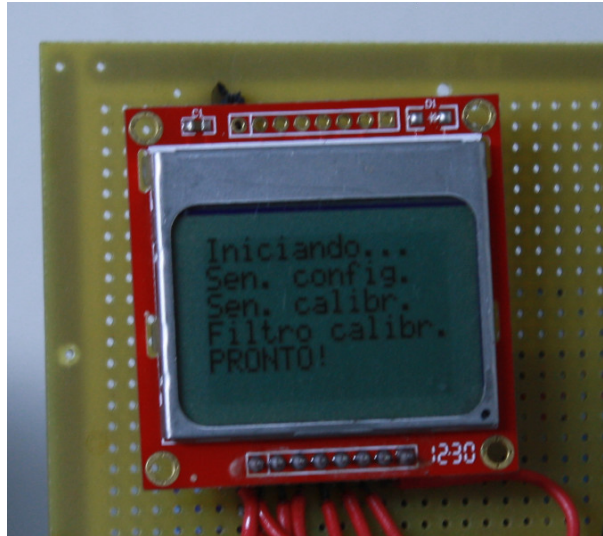


Figura 21: Detalhe da inicialização do sistema

A função `calibra()` é necessária pois não sabemos em que posição o equipamento será instalado. É necessário, portanto, que o ângulo inicial seja calibrado usando uma ferramenta externa de medição. No nosso caso usamos um transferidor fixado em uma base na qual o sensor girava. Dessa forma foi possível observar o ângulo do sensor de forma aproximada.

```

1  void calibra(){
3      leituraBotaoCalibr = digitalRead(pinoCalibr);

5      // Botao pressionado, começa a contagem
      if (leituraBotaoCalibr == HIGH &&
7          ultimoStatusBotaoCalibr == LOW){
          tempoPressionado = millis();
9      }

11     // Botao pressionado por tempo maior que o configurado
      if (leituraBotaoCalibr == HIGH &&
13         ultimoStatusBotaoCalibr == HIGH &&
          (millis() - tempoPressionado) > tempoAtivacao){
15         myGLCD.clrScr();
         myGLCD.print("CALIBRAGEM", CENTER, 0);
17         myGLCD.print("Nivele o ", LEFT, 16);
         myGLCD.print("equipamento.", LEFT, 24);
19         myGLCD.print("Aperte o botao", LEFT, 32);
         myGLCD.print("uma vez.", LEFT, 40);
21
         delay(2000);
23
         leituraBotaoCalibr = digitalRead(pinoCalibr);

```

```

25     while(leituraBotaoCalibr != HIGH){
26         leituraBotaoCalibr = digitalRead(pinoCalibr);
27         ultimoStatusBotaoCalibr = leituraBotaoCalibr;
28
29         if(digitalRead(pinoBotaoLed) == HIGH){
30             calibragem = 0;
31             EEPROM.updateDouble(0,calibragem);
32             myGLCD.clrScr();
33             myGLCD.print("CALIBRAGEM 0", CENTER, 16);
34             delay(3000);
35             return;
36         }
37     }
38 }
39
40 myGLCD.clrScr();
41 myGLCD.print("CALIBRANDO", CENTER, 16);
42
43 double valor = kalAngleX;
44
45 for (int i = 0; i < 10; i++){
46
47     atualizaValores();
48
49     valor += kalAngleX;
50     valor = valor/2;
51
52     delay(200);
53 }
54
55 calibragem = valor;
56 EEPROM.updateDouble(0,calibragem);
57
58 myGLCD.clrScr();
59 myGLCD.print("PRONTO!", CENTER, 0);
60 myGLCD.print("Equipamento", CENTER, 24);
61 myGLCD.print("calibrado!", CENTER, 32);
62 delay(3000);
63 }
64
65 ultimoStatusBotaoCalibr = leituraBotaoCalibr;
66
67 }

```

Só entramos na função de calibragem caso tenhamos pressionado o botão para tal acima do tempo configurado no código (no caso 5 segundos). Essa rotina esta entre as linhas 3 e 14, onde entramos em uma condicional caso tenhamos pressioando o botão por esse tempo. Nesse ponto o usuário é então instruído a fazer nivelar o equipamento e

pressionar o botão apenas uma vez. Nesse momento, se apertarmos o botão de acender o LED, teremos o que chamamos de “calibragem 0”, que é quando zeramos a variável de calibragem, considerando que o instrumento foi instalado no equipamento nivelado (linhas 30 a 37). Caso apertemos o botão de calibragem mais uma vez o Arduino faz uma média de 10 leituras do ângulo para servir como padrão (linhas 43 a 55). Finalmente o valor de calibragem é escrito na memória EEPROM, que não se apaga quando o Arduino é desligado e é lido novamente pelo programa na próxima religagem, de forma que, caso o aparelho continue imóvel nesse meio tempo não há necessidade de recalibragem.



Figura 22: Detalhe da calibração do sistema

Das funções essenciais temos ainda a `atualizaValores()`, que faz de fato a leitura e os cálculos do ângulo.

```

1 void atualizaValores(){
    while(i2cRead(0x3B,i2cData,14));
3   accX = ((i2cData[0] << 8) | i2cData[1]);
   accY = ((i2cData[2] << 8) | i2cData[3]);
5   accZ = ((i2cData[4] << 8) | i2cData[5]);
   gyroX = ((i2cData[8] << 8) | i2cData[9]);
7   gyroY = ((i2cData[10] << 8) | i2cData[11]);
   gyroZ = ((i2cData[12] << 8) | i2cData[13]);
9
   accXangle = (atan2(accY, accZ))*RAD_TO_DEG;
11  accYangle = (atan2(accX, accZ))*RAD_TO_DEG;

13  //Calculo do angulo usando o giroscopio
   double gyroXrate = (double)gyroX/131.0;

```



```

15  double gyroYrate = (double)gyroY/131.0;

17  // Calculo sem filtros
    gyroXangle += gyroXrate*((double)(micros()-timer)/1000000);
19  gyroYangle += gyroYrate*((double)(micros()-timer)/1000000);

21  //Calculo do angulo com filtro complementar
    compAngleX = (0.06*(compAngleX+
23                    (gyroXrate*((double)(micros()-timer)/1000000)))+
                    (0.94*accXangle);
25  compAngleY = (0.06*(compAngleY+
                    (gyroYrate*((double)(micros()-timer)/1000000)))+
27                    (0.94*accYangle);

29  //Calculo do angulo com filtro de Kalman
    kalAngleX = kalmanX.getAngle(accXangle , gyroXrate ,
31                    (double)(micros()-timer)/1000000);
    kalAngleY = kalmanY.getAngle(accYangle , gyroYrate ,
33                    (double)(micros()-timer)/1000000);
}

```

Como o sensor é digital, a leitura é feita por meio de um protocolo (linhas 2 a 9). Os ângulos *accXangle* e *accYangle* são calculados por meio da função `atan2`, que permite que se saiba em qual quadrante está o ângulo ao usar 2 parâmetros ao invés de apenas 1 (linhas 10 e 11). Fazemos então a conversão de radianos para graus, usando a constante da linguagem `RAD_TO_DEG`. Continuamos então os cálculos pelo giroscópio, dividindo seu valor pela precisão, de forma a termos a taxa de variação angular (linhas 14 e 15). Em seguida temos o cálculo do ângulo feito integrando o valor lido pelo giroscópio (linhas 18 e 19), sem o uso de filtros. É importante observar que essa integração é feita iterativamente, de forma que ela é recalculada a cada passo. Pegamos então o valor lido pelo giroscópio em $^{\circ}/s$ e o multiplicamos pelo tempo atual menos o tempo lido na última iteração (Δt), dividido por 1 milhão, já que a função utilizada nos fornece o tempo em microsegundos.

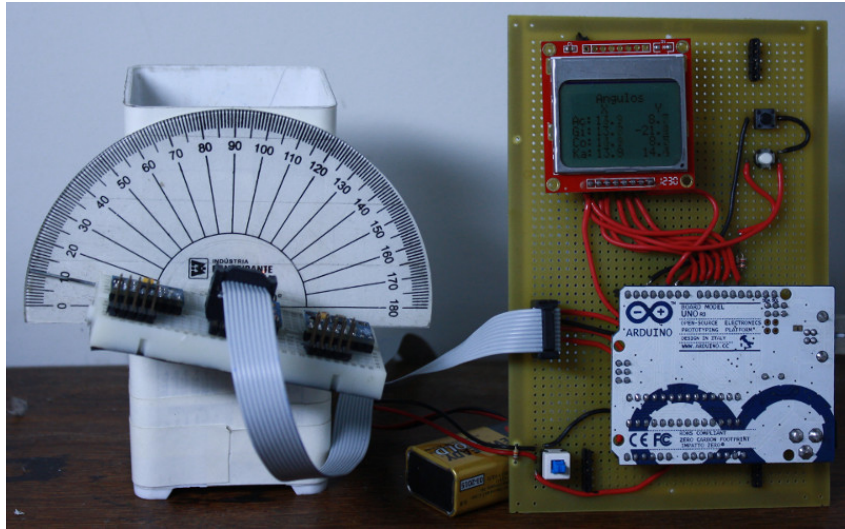


Figura 23: Sistema ligado com o sensor angulado

Feito os cálculos sem filtro partimos para as medidas com filtro, começando pelo complementar. Utilizamos os fatores de 0,06 para o giroscópio e 0,94 para o acelerômetro (linhas 22 a 27), valores conseguidos empiricamente testando várias possibilidades e escolhendo esta como mais estável e precisa. Para calcularmos o ângulo usando o filtro de Kalman usamos uma biblioteca pronta, orientada a objetos, que nos fornece o ferramental ideal para tal tarefa. Após instanciadas as variáveis do filtro de Kalman (*kalAngleX* e *kalAngleY*) podemos chamar a função `getAngle()`, que recebe como argumento o ângulo lido pelo acelerômetro, lido pelo giroscópio e a variação de tempo em segundos (linhas 30 a 33).

As demais funções e a biblioteca de filtro Kalman estão documentadas no capítulo 4, com seus códigos completos.

3 Conclusão

Para testarmos o inclinômetro, fizemos com que na tela fossem exibidos os valores lidos para os eixos X e Y pelo acelerômetro e pelo giroscópio separadamente e os ângulos previstos pelo filtro complementar e de Kalman. Posicionamos o sensor em uma protoboard fixada em um eixo, de forma a podermos medir seu ângulo de inclinação por meio de um transferidor atrás da protoboard, conforme visto na figura 24.

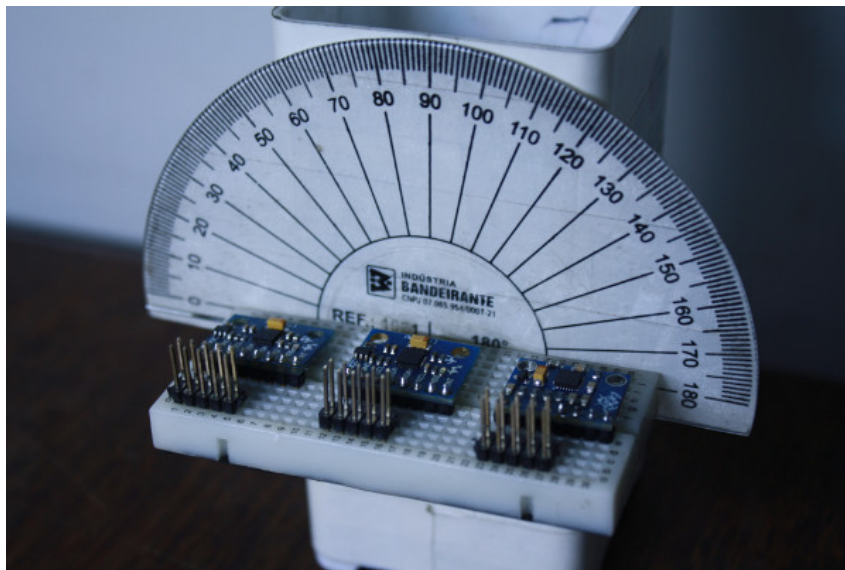


Figura 24: Módulo do protótipo com o inclinômetro

Coletamos os dados medidos através da interface serial do Arduino e realizamos alguns testes afim de comparar as 4 diferentes formas de medição. No primeiro experimento iniciamos o sistema e rotacionamos até cerca de 15° . Podemos ver pela figura 25 que o filtro de Kalman praticamente acompanha a curva do acelerômetro, de forma que ela aparece apenas em pequenos pontos no gráfico. Ao mesmo tempo a medida do filtro complementar se mostrou mais estável que o filtro de Kalman nessa configuração enquanto o giroscópio perde a precisão da medida ao longo do tempo, errando por quase 5° o ângulo mensurado depois de certo tempo. É possível perceber isso pela linha inclinada em comparação com as linhas relativamente retas dos outros métodos, no momento em que o sensor está parado.

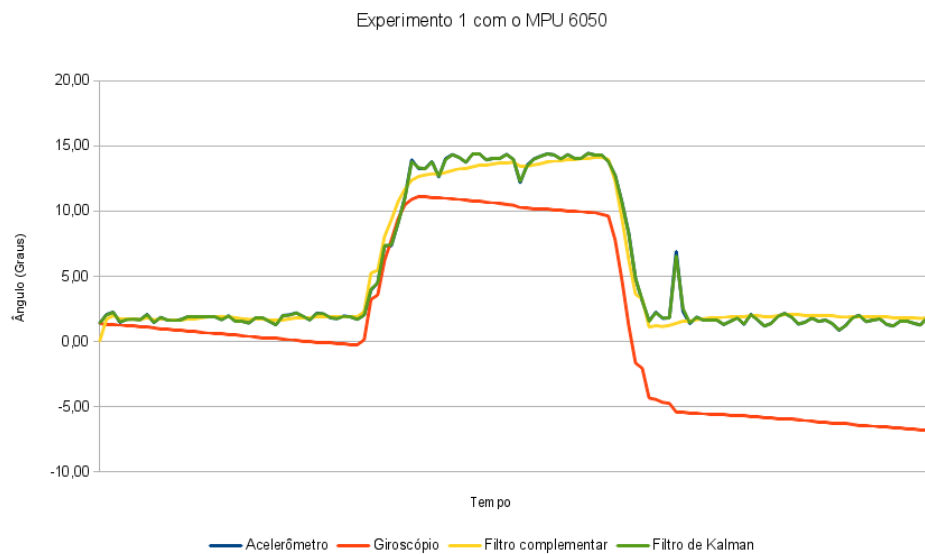


Figura 25: Primeiro experimento realizado comparando as diferentes formas de medição

No segundo experimento elevamos o ângulo de forma bastante rápida até cerca de 30° e depois o abaixamos, também rapidamente, até próximo de -5° . Podemos ver novamente que o filtro complementar é o mais estável e que o filtro de Kalman praticamente acompanha o acelerômetro. Da mesma forma que no outro teste, o giroscópio apresentou o arrasto esperado, variando a media ao longo do tempo, conforme podemos conferir na figura 26. A subida mais íngreme acontece por causa da velocidade mais alta com que o vetor foi girado, sendo que a taxa de variação dessa reta é a velocidade angular nesse período de tempo.

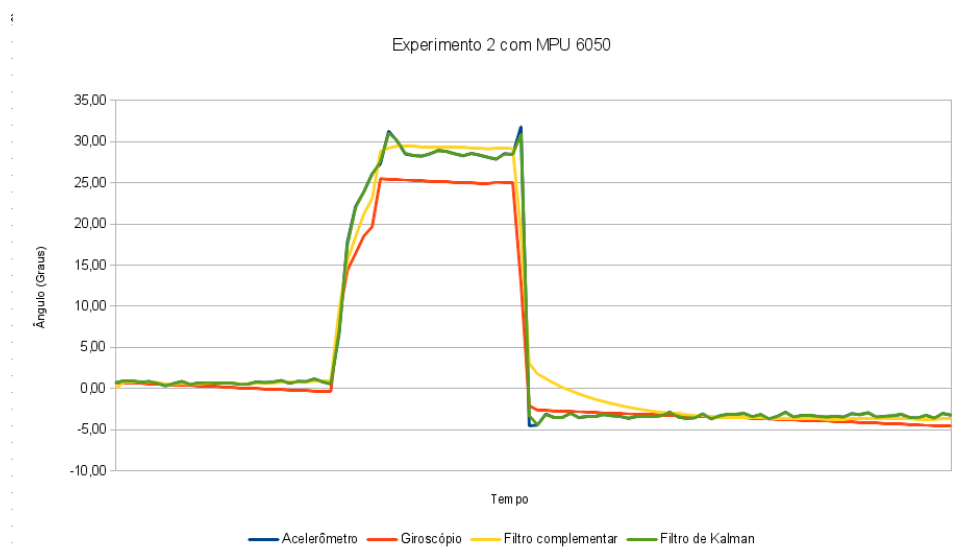


Figura 26: Segundo experimento realizado comparando as diferentes formas de medição

No último experimento demonstrativo que fizemos (figura 27), depois da subida e da descida, podemos ver claramente o arrasto ao qual o giroscópio é submetido. Enquanto as outras medidas estavam relativamente estáveis ao longo do tempo o giroscópio foi modificando seu valor ao longo do tempo. Enquanto isso, a medida lida pelo acelerômetro apresenta bastante ruído de alta frequência. Já o filtro complementar se mostra mais estável, sendo capaz de remover grande parte do ruído de alta frequência e eliminando totalmente o ruído de baixa frequência causado pelo giroscópio.

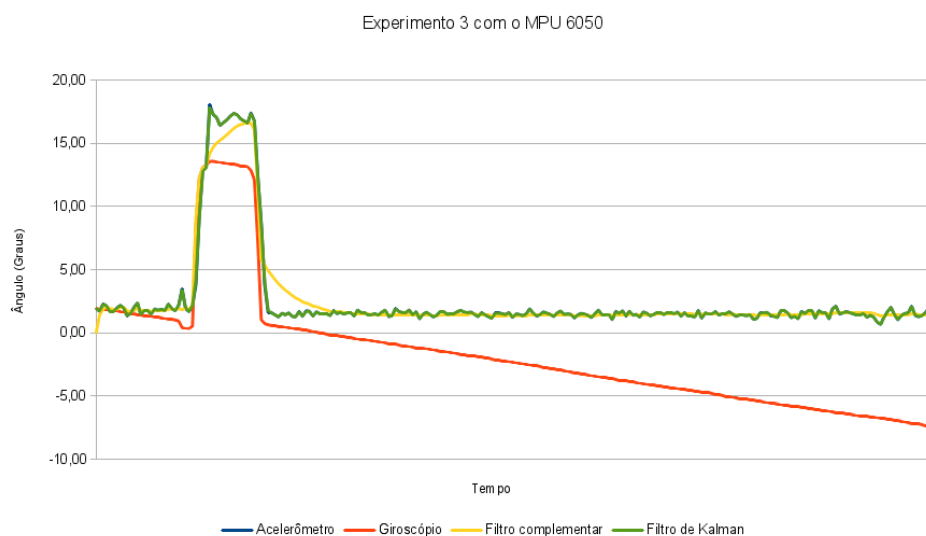


Figura 27: Terceiro experimento realizado comparando as diferentes formas de medição

Dos resultados analisados nos gráficos acima apresentados, podemos concluir que, sem uma calibração mais precisa, o filtro de Kalman se mostra ineficiente na remoção do ruído de alta frequência apresentado pelo acelerômetro. Um melhor ajuste em seus parâmetros significa um estudo mais aprofundado do funcionamento do sensor e do comportamento de seus ruídos, sendo necessários extensos testes e estudos estatísticos para tal. Além disso, para uma aferição precisa do sensor, é necessário um inclinômetro externo previamente calibrado. Esse tipo de aparelho, mesmo os portáteis e domésticos, custam centenas de reais, o que nos fez optar por uma medição visual usando um transferidor. Com isso em mente e tendo observado a estabilidade do filtro complementar, podemos concluir que é mais simples e rápido implementar um inclinômetro de baixo custo utilizando esse algoritmo, inclusive pela sua simplicidade e baixo custo computacional.

As medições com o acelerômetro e o giroscópio separados são, como já era esperado, menos precisas do que a combinação das duas, apesar do filtro de Kalman ter praticamente ignorado os dados vindos do giroscópio e acompanhado o sinal do acelerômetro.

Outros fatores também não foram considerados, como a temperatura, que pode interferir nas medições, e vibrações externas, como os motores dos guindastes. A viabilização comercial desse tipo de produto depende primeiramente da consolidação de um projeto de eletrônica que suporte as intempéries das possíveis variações e picos da fonte, a vibração constante dos motores a diesel desses equipamentos, poeira, possíveis respingos e produtos químicos como graxas e óleos. Além disso é necessário se ter um planejamento de marketing e uma ampla pesquisa de mercado.

Pensando no possível lançamento de um produto, procuramos por uma empresa de projeto eletrônico e uma de consultoria em guindastes para nos auxiliar no planejamento de tal empreitada. Chegamos a conclusão de que o ideal seria comprarmos os sensores já homologados, aferidos e calibrados por empresas do ramo e montarmos apenas a placa que faria a interface entre os sensores e a máquina. Descobrimos porém que esse mercado já está praticamente saturado, graças à expansão da Vale em Minas Gerais. Como eles exigem que um kit de segurança para qualquer veículo que trafegue em suas minas, surgiu no mercado o chamado “kit Vale”, que consiste em um grupo de sensores como inclinômetro, sensor de comprimento de lança, sensor de pressão de patola entre vários outros. Por essa razão o maior mercado é para kits completos de sensores, que atualizam de uma só vez uma máquina que estava fora dos padrões de segurança.

Entre os sensores exigidos pelas empresas está o de pressão de patola. Esse sensor mede a pressão do fluido hidráulico que sustenta a patola. Com essa medida é possível calcular a carga que está sendo feita sobre aquele ponto e, assim, impedir que o operador do guindaste faça uma operação que o colocará em risco. Esse sensor deve ser instalado no sistema hidráulico do guindaste, que sustenta todo o peso do equipamento sobre as patolas. Caso haja um rompimento desse sistema a máquina provavelmente tombará, causando um acidente potencialmente fatal. A instalação desse sensor é, portanto, crítica e pode afetar o funcionamento do guindaste. Por isso poucos profissionais se arriscam a

fazer esse tipo de instalação e, os que tem gabarito para tal, cobram o preço do risco que assumem.

Considerando os fatores de mercado, que exigiriam que expandíssemos o nosso plantel de sensores, as questões técnicas, pelo fato de necessitarmos de mão de obra extremamente especializada e ainda por não termos garantia de um retorno, optamos por não comercializar o projeto, ficando então a experiência registrada para que possa ser replicada.

4 Anexos

4.1 Código desenvolvido

```
/* Codigo criado originalmente por Kristian Lauszus e modificado para este
2 projeto por Gabriel Fonseca sobre os termos da licenca GPL2.

4 This software may be distributed and modified under the terms of the GNU
General Public License version 2 (GPL2) as published by the Free Software
6 Foundation and appearing in the file GPL2.TXT included in the packaging of
this file. Please note that GPL2 Section 2[b] requires that all works based
8 on this software must also be made publicly available under the terms of
the GPL2 ("Copyleft").

10
Informacoes para contato
12
14 Kristian Lauszus, TKJ Electronics
Web : http://www.tkjelectronics.com
16 e-mail : kristianl@tkjelectronics.com

18 Gabriel Fonseca
e-mail : gabrielmcf@gmail.com
20 */

22 //Controla a comunicacao com o sensor
#include <Wire.h>

24
//Implementacao do filtro de Kalman para calculo de angulo
26 // Source: https://github.com/TKJElectronics/KalmanFilter
#include "Kalman.h"

28
//Controla o visor LCD
30 #include <LCD5110_Basic.h>

32 //Controla a gravacao da calibragem do sensor
#include <EEPROMEx.h>

34
/**** Pinos do visor ****/
36 // digital 8 - SCE
// digital 9 - RST
38 // digital 10 - D/C
// digital 11 - DN (MOSI)
40 // digital 12 - SCLK
// 5v - VDD
42 // digital 6 - led

44 // Pinos do sensor
```



```

    // analog 4    - SDA
46 // analog 5    - SCL
    // 3.3v       - VDD
48
    // Botoes
50 // digital 7 - botao led visor
    // digital 4 - botao calibracao
52
    /***** Declaracao das Variaveis *****/
54
    //Variaveis do angulo
56 Kalman kalmanX; // Create the Kalman instances
    Kalman kalmanY;
58
    int16_t accX, accY, accZ;
60 int16_t gyroX, gyroY, gyroZ;

62 // Angle calculate using the accelerometer
    double accXangle, accYangle;
64 // Angle calculate using the gyro
    double gyroXangle, gyroYangle;
66 // Calculate the angle using a complementary filter
    double compAngleX, compAngleY;
68 // Calculate the angle using a Kalman filter
    double kalAngleX, kalAngleY;
70
    uint32_t timer;
72 uint8_t i2cData[14]; // Buffer for I2C data

74 // Variaveis para o LED
    const int pinoBotaoLed = 7;
76 const int pinoLed = 6;

78 int statusLed = LOW;
    int statusBotaoLed;
80 int ultimoStatusBotaoLed = LOW;
    int leituraBotaoLed;
82
    long ultimoTempo = 0;
84 long delayTempo = 10;

86 // Variaveis para a calibracao

88 const int pinoCalibr = 4;

90 //ms. Quanto tempo ate ativar o botao
    long tempoAtivacao = 5000;
92
    int ultimoStatusBotaoCalibr = LOW;
94 int leituraBotaoCalibr;

```

```

96  long tempoPressionado;
    long tempoLiberado;

98
    boolean ignorar = false;

100
    //Variaveis do visor
102  LCD5110 myGLCD(12,11,10,9,8);
    extern uint8_t SmallFont[];

104
    double calibragem = 0;

106
    /* Funcoes do sistema */

108

110  void calibra(){

112      leituraBotaoCalibr = digitalRead(pinoCalibr);

114      // Botao pressionado, começa a contagem
      if (leituraBotaoCalibr == HIGH &&
116          ultimoStatusBotaoCalibr == LOW){
          tempoPressionado = millis();
118      }

120      // Botao pressionado por tempo maior que o configurado
      if (leituraBotaoCalibr == HIGH &&
122          ultimoStatusBotaoCalibr == HIGH &&
          (millis() - tempoPressionado) > tempoAtivacao){
124          myGLCD.clrScr();
          myGLCD.print("CALIBRAGEM", CENTER, 0);
126          myGLCD.print("Nivele o ", LEFT, 16);
          myGLCD.print("equipamento.", LEFT, 24);
128          myGLCD.print("Aperte o botao", LEFT, 32);
          myGLCD.print("uma vez.", LEFT, 40);

130
          delay(2000);

132
          leituraBotaoCalibr = digitalRead(pinoCalibr);

134
          while(leituraBotaoCalibr != HIGH){
136              leituraBotaoCalibr = digitalRead(pinoCalibr);
              ultimoStatusBotaoCalibr = leituraBotaoCalibr;

138
              if(digitalRead(pinoBotaoLed) == HIGH){
140                  calibragem = 0;
                  EEPROM.updateDouble(0, calibragem);
142                  myGLCD.clrScr();
                  myGLCD.print("CALIBRAGEM 0", CENTER, 16);
144                  delay(3000);
                  return;

146              }

```

```

    }
148
    myGLCD.clrScr();
150    myGLCD.print("CALIBRANDO", CENTER, 16);

152    double valor = kalAngleX;

154    for (int i = 0; i < 10; i++){

156        atualizaValores();

158        valor += kalAngleX;
        valor = valor/2;

160        delay(200);
162    }

164    calibragem = valor;
    EEPROM.updateDouble(0, calibragem);

166
    myGLCD.clrScr();
168    myGLCD.print("PRONTO!", CENTER, 0);
    myGLCD.print("Equipamento", CENTER, 24);
170    myGLCD.print("calibrado!", CENTER, 32);
    delay(3000);
172 }

174 ultimoStatusBotaoCalibr = leituraBotaoCalibr;

176 }

178 // Imprime no visor e no terminal serial
void escreveDados(int exhibe){
180
    myGLCD.clrScr();
182    myGLCD.print(" Angulos", CENTER, 0);
    myGLCD.print("X", 25, 8);
184    myGLCD.print("Y", 72, 8);
    myGLCD.print("Ac:", LEFT, 16);
186    myGLCD.printNumF(accXangle-calibragem, 1, 20, 16);
    myGLCD.printNumF(accYangle, 1, RIGHT, 16);
188    myGLCD.print("Gi:", LEFT, 24);
    myGLCD.printNumF(gyroXangle-calibragem, 1, 20, 24);
190    myGLCD.printNumF(gyroYangle, 1, RIGHT, 24);
    myGLCD.print("Co:", LEFT, 32);
192    myGLCD.printNumF(compAngleX-calibragem, 1, 20, 32);
    myGLCD.printNumF(compAngleY, 1, RIGHT, 32);
194    myGLCD.print("Ka:", LEFT, 40);
    myGLCD.printNumF(kalAngleX-calibragem, 1, 20, 40);
196    myGLCD.printNumF(kalAngleX, 1, RIGHT, 40);

```

```

198     if(exibe == 1){
200         Serial.print(accXangle);
201         Serial.print("\t");
202         Serial.print(gyroXangle);
203         Serial.print("\t");
204         Serial.print(kalAngleX);
205         Serial.print("\t");
206         Serial.println(compAngleX);
207     }
208
209     delay(100);
210 }
211
212 // Liga e desliga a luz de fundo do visor
213 void ligaLuz(){
214     leituraBotaoLed = digitalRead(pinoBotaoLed);
215
216     //Botao pressionado, aciona timer
217     if (leituraBotaoLed != ultimoStatusBotaoLed) {
218         ultimoTempo = millis();
219     }
220
221     if((millis() - ultimoTempo) > delayTempo){
222         if (leituraBotaoLed != statusBotaoLed){
223             statusBotaoLed = leituraBotaoLed;
224
225             if (statusBotaoLed == HIGH){
226                 statusLed = !statusLed;
227             }
228         }
229     }
230
231     digitalWrite(pinoLed, statusLed);
232
233     ultimoStatusBotaoLed = leituraBotaoLed;
234 }
235
236 // Le os valores dos sensores e calcula os angulos
237 void atualizaValores(){
238     while(i2cRead(0x3B,i2cData,14));
239     accX = ((i2cData[0] << 8) | i2cData[1]);
240     accY = ((i2cData[2] << 8) | i2cData[3]);
241     accZ = ((i2cData[4] << 8) | i2cData[5]);
242     gyroX = ((i2cData[8] << 8) | i2cData[9]);
243     gyroY = ((i2cData[10] << 8) | i2cData[11]);
244     gyroZ = ((i2cData[12] << 8) | i2cData[13]);
245
246     accXangle = (atan2(accY, accZ))*RAD_TO_DEG;
247     accYangle = (atan2(accX, accZ))*RAD_TO_DEG;

```

```

250 //Calculo do angulo usando o giroscopio
double gyroXrate = (double)gyroX/131.0;
252 double gyroYrate = (double)gyroY/131.0;

254 // Calculo sem filtros
gyroXangle += gyroXrate*((double)(micros()-timer)/1000000);
256 gyroYangle += gyroYrate*((double)(micros()-timer)/1000000);

258 //Calculo usando o filtro complementar
compAngleX = (0.06*
260 (compAngleX+(gyroXrate*(double)(micros()-timer)/1000000)))+
(0.94*accXangle);
262 compAngleY = (0.06*
(compAngleY+(gyroYrate*(double)(micros()-timer)/1000000)))+
264 (0.94*accYangle);

266 //Calculo usando o filtro de Kalman
kalAngleX = kalmanX.getAngle(
268 accXangle, gyroXrate, (double)(micros()-timer)/1000000);
kalAngleY = kalmanY.getAngle(
270 accYangle, gyroYrate, (double)(micros()-timer)/1000000);

272 }

274 /***** Configuracao do sistema *****/
void setup() {
276 //Inicializa comunicacao serial com o computador
278 Serial.begin(115200);

280 //Inicializa o visor LCD
myGLCD.InitLCD();
282 myGLCD.setFont(SmallFont);

284 myGLCD.print("Iniciando...", LEFT, 0);

286 Wire.begin();

288 i2cData[0] = 7; // Set the sample rate
i2cData[1] = 0x00; // Set Gyro and Acc filtering and sampling
290 i2cData[2] = 0x00; // Set Gyro Full Scale Range to +-250deg/s
i2cData[3] = 0x00; // Set Accelerometer Full Scale Range to +-2g
292 while(i2cWrite(0x19,i2cData,4,false)); // Write to registers
while(i2cWrite(0x6B,0x01,true)); // Disable sleep mode
294
while(i2cRead(0x75,i2cData,1));
296 if(i2cData[0] != 0x68) { // Read "WHO_AM_I" register
myGLCD.print("ERRO NO SENSOR!", LEFT, 8);
//Serial.print(F("Error reading sensor"));
298 while(1);

```

```

300     }

302     delay(100); // Wait for sensor to stabilize

304     myGLCD.print("Sen. config.", LEFT, 8);

306     /* Set kalman and gyro starting angle */
    while(i2cRead(0x3B,i2cData,6));
308     accX = ((i2cData[0] << 8) | i2cData[1]);
    accY = ((i2cData[2] << 8) | i2cData[3]);
310     accZ = ((i2cData[4] << 8) | i2cData[5]);
    // atan2 outputs the value of -Pi to Pi (radians)
312     // see http://en.wikipedia.org/wiki/Atan2
    // We then convert it to 0 to 2Pi and then from radians to degrees
314     accYangle = atan2(accX,accZ)*RAD_TO_DEG;
    accXangle = atan2(accY,accZ)*RAD_TO_DEG;

316     kalmanX.setAngle(0); // Set starting angle
318     kalmanY.setAngle(0);
    gyroXangle = accXangle;
320     gyroYangle = accYangle;
    compAngleX = accXangle;
322     compAngleY = accYangle;

324

    myGLCD.print("Sen. calibr.", LEFT, 16);

326

328     // Calibragem dos fatores do filtro de Kalman

330     kalmanX.setQangle(0.01);
    kalmanX.setQbias(0.0003);
332     kalmanX.setRmeasure(0.15);

334     kalmanY.setQangle(0.01);
    kalmanY.setQbias(0.0003);
336     kalmanY.setRmeasure(0.15);

338     myGLCD.print("Filtro calibr.", LEFT, 24);

340     // Calibragem do angulo inicial
    calibragem = EEPROM.readDouble(0);

342

344     // Luz do visor
    pinMode(pinoBotaoLed, INPUT);
346     pinMode(pinoLed, OUTPUT);

348     digitalWrite(pinoLed, statusLed);

350     // Botao de Calibragem

```

```

352     pinMode(pinoCalibr , INPUT);

354     myGLCD.print("PRONTO!" , LEFT, 32);
        delay(3000);

356         timer = micros();
358     }

360
        /****** Loop do sistema *****/
362     void loop() {

364         // Sub-rotina de calibragem
            calibra();

366
            // Luz do visor
368         ligaLuz();

370         escreveDados(1);

372         // Atualiza valores
            atualizaValores();

374
            // Atualiza contador
376         timer = micros();
    }

```

4.2 Biblioteca de filtro de Kalman

```

1  /* Copyright (C) 2012 Kristian Lauszus, TKJ Electronics. All rights reserved.

3  This software may be distributed and modified under the terms of the GNU
   General Public License version 2 (GPL2) as published by the Free Software
5  Foundation and appearing in the file GPL2.TXT included in the packaging of
   this file. Please note that GPL2 Section 2[b] requires that all works based
7  on this software must also be made publicly available under the terms of
   the GPL2 ("Copyleft").

9
   Contact information
11  _____

13  Kristian Lauszus, TKJ Electronics
   Web      : http://www.tkjelectronics.com
15  e-mail   : kristianl@tkjelectronics.com
   */

17
18  #ifndef _Kalman_h
19  #define _Kalman_h

```

```

21 class Kalman {
    public:
23     Kalman() {
        /* We will set the variables like so, these
25         can also be tuned by the user */

27         Q_angle = 0.001;
        Q_bias = 0.003;
29         R_measure = 0.03;

31         bias = 0; // Reset bias
        P[0][0] = 0.7; // Since we assume tha the bias
33                        // is 0 and we know the starting
                        // angle (use setAngle), the error
35                        // covariance matrix is set like so - see:
                        // http://en.wikipedia.org/wiki/Kalman_filter

37         P[0][1] = 0;
        P[1][0] = 0;
39         P[1][1] = 0.7;
    };
41    // The angle should be in degrees and the rate should be
    //in degrees per second and the delta time in seconds
43    double getAngle(double newAngle, double newRate, double dt) {
        // KasBot V2 - Kalman filter module -
45        // http://www.x-firm.com/?page_id=145
        // Modified by Kristian Lauszus
47        // See my blog post for more information:
        // http://blog.tkjelectronics.dk

49        // Discrete Kalman filter time update
51        // equations - Time Update ("Predict")
        // Update xhat - Project the state ahead
53        /* Step 1 */
        rate = newRate - bias;
55        angle += dt * rate;

57        // Update estimation error covariance -
        // Project the error covariance ahead
59        /* Step 2 */
        P[0][0] += dt * (dt*P[1][1] - P[0][1] - P[1][0] + Q_angle);
61        P[0][1] -= dt * P[1][1];
        P[1][0] -= dt * P[1][1];
63        P[1][1] += Q_bias * dt;

65        // Discrete Kalman filter measurement
        // update equations - Measurement Update ("Correct")
67        // Calculate Kalman gain - Compute the Kalman gain
        /* Step 4 */
69        S = P[0][0] + R_measure;
        /* Step 5 */
71        K[0] = P[0][0] / S;

```



```

73     K[1] = P[1][0] / S;

75     // Calculate angle and bias - Update estimate
76     // with measurement zk (newAngle)
77     /* Step 3 */
78     y = newAngle - angle;
79     /* Step 6 */
80     angle += K[0] * y;
81     bias += K[1] * y;

83     // Calculate estimation error covariance -
84     // Update the error covariance
85     /* Step 7 */
86     P[0][0] -= K[0] * P[0][0];
87     P[0][1] -= K[0] * P[0][1];
88     P[1][0] -= K[1] * P[0][0];
89     P[1][1] -= K[1] * P[0][1];

91     return angle;
92 };

93 // Used to set angle, this should be set as the starting angle
94 void setAngle(double newAngle) { angle = newAngle; };
95 double getRate() { return rate; }; // Return the unbiased rate

97 /* These are used to tune the Kalman filter */
98 void setQangle(double newQ_angle) { Q_angle = newQ_angle; };
99 void setQbias(double newQ_bias) { Q_bias = newQ_bias; };
100 void setRmeasure(double newR_measure) { R_measure = newR_measure; };
101
102 private:
103     /* Kalman filter variables */
104     // Process noise variance for the accelerometer
105     double Q_angle;
106     // Process noise variance for the gyro bias
107     double Q_bias;
108     // Measurement noise variance - this is actually
109     // the variance of the measurement noise
110     double R_measure;

111
112     // The angle calculated by the Kalman
113     // filter - part of the 2x1 state matrix
114     double angle;
115     // The gyro bias calculated by the Kalman
116     // filter - part of the 2x1 state matrix
117     double bias;
118     // Unbiased rate calculated from the rate
119     // and the calculated bias - you have to call
120     // getAngle to update the rate
121     double rate;

```

```

123 // Error covariance matrix – This is a 2x2 matrix
    double P[2][2];
125 // Kalman gain – This is a 2x1 matrix
    double K[2];
127 // Angle difference – 1x1 matrix
    double y;
129 // Estimate error – 1x1 matrix
    double S;
131 };
133 #endif

```

5 Bibliografia

1. GUIDE TO GYRO AND ACCELEROMETER WITH ARDUINO INCLUDING KALMAN FILTERING. Disponível em: <<http://www.instructables.com/id/Guide-to-gyro-and-accelerometer-with-Arduino-inclu/>>. Acesso em: 25 de mar. 2014.
2. A PRACTICAL APPROACH TO KALMAN FILTER AND HOW TO IMPLEMENT IT. Disponível em: <<http://blog.tkjelectronics.dk/2012/09/a-practical-approach-to-kalman-filter-and-how-to-implement-it/>>. Acesso em 25 de mar. 2014.
3. HIGGINS JR., W. T. A Comparison of Complementary and Kalman Filtering. *IEEE Transactions on Aerospace and Electronic Systems* Vol. AES-11, No. 3, p. 321-325, 1975.