

UNIVERSIDADE DE SÃO PAULO  
ESCOLA DE ENGENHARIA DE SÃO CARLOS  
DEPARTAMENTO DE ENGENHARIA ELÉTRICA E DE COMPUTAÇÃO

**SISTEMA ELETRÔNICO BASEADO EM  
ANDROID E ARDUÍNO PARA AUXÍLIO A  
PESSOAS COM DEFICIÊNCIA VISUAL**

**Autor:** Guilherme Galdino Siqueira

**Orientador:** Prof. Dr. Evandro Luis Linhari Rodrigues

São Carlos  
2016



**Guilherme Galdino Siqueira**

**SISTEMA ELETRÔNICO BASEADO EM  
ANDROID E ARDUINO PARA AUXÍLIO A  
PESSOAS COM DEFICIÊNCIA VISUAL**

Trabalho de Conclusão de Curso apresentado à Escola de  
Engenharia de São Carlos, da Universidade de São Paulo

Curso de Engenharia de Computação

ORIENTADOR: Prof. Dr. Evandro Luis Linhari Rodrigues

São Carlos

2016



Página com a ficha catalográfica (em página par). (normalmente aparece no trabalho final)

página com a folha de aprovação (página ímpar). (normalmente aparece no trabalho final)

## **Agradecimentos**

Agradeço primeiramente a Deus por todas as vitórias que obtive antes e durante o período que estive na universidade. Aos meus pais, Marcelo e Angélica, e meu irmão Gabriel por toda paciência e todo apoio que me deram em meio as dificuldades e desafios que enfrentei na graduação. À Universidade de São Paulo, por abrir diversas portas para minha formação, como a oportunidade de estudar no exterior onde começou a se formar a ideia desse projeto, e por oferecer a base do meu conhecimento. Agradeço de modo muito especial meus amigos de turma, com os quais convivi diariamente, e que me deram suporte nos estudos e trabalhos. Ao grupo do Facebook "Cegos e a Tecnologia", pela atenção dada em alguns momentos de dúvida durante o desenvolvimento do projeto. Agradeço ao professor Evandro pela confiança em meu trabalho e por toda orientação que me deu no desenvolver desse projeto e, enfim, aos poucos professores que tive colocaram a preocupação com o aprendizado dos alunos acima de tudo em suas avaliações.

Guilherme Galdino Siqueira



Um homem sozinho não desenvolve qualquer poder intelectual. É necessário que ele esteja imerso em um ambiente de outros homens, cujas técnicas ele absorve durante os primeiros vinte anos de sua vida. Ele pode então talvez realizar alguma pesquisa de sua autoria e fazer pouquíssimas descobertas que são passadas para outro. Desse ponto de vista, a procura por novas técnicas deve ser tratada como realizada pela comunidade humana como um todo, não apenas por indivíduos.

Alan Turing



## **Resumo**

Esse projeto consiste no desenvolvimento de um sistema composto por um aplicativo para Smartphone baseado em Android e uma placa Arduíno, visando contribuir com a acessibilidade de pessoas sob diferentes níveis de deficiência visual. O sistema oferece ao usuário descrições simples de imagens capturadas pela câmera do Smartphone e oferece suporte de detecção de obstáculos. O reconhecimento de imagens foi plenamente realizado pela API Google Cloud Vision, que mostrou considerável precisão. A utilização da API permitiu ao projeto seguir a tendência de solicitação de serviços em nuvem, porém tornou o sistema dependente da conexão com a internet. A detecção de obstáculos por sua vez exigiu a criação de um circuito com a placa Arduíno conectada a um sensor de obstáculos e um módulo Bluetooth. A funcionalidade de detecção se mostrou eficiente por abranger distâncias de até 4 metros e alertar o usuário por sentidos não visuais. No entanto, a utilização de um único sensor limitou o potencial de precisão do projeto. De modo geral, o sistema mostrou ter boa utilidade e usabilidade.

Palavras-Chave: Android, Arduíno, reconhecimento, imagem, obstáculos.



## **Abstract**

This project is the development of a system composed of an Android based app and an Arduino board, to contribute to the accessibility of people with different levels of visual impairment. The system provides the user with simple descriptions of images captured by Smartphone camera and provides obstacle detection support. The image recognition was totally performed by Google Cloud Vision API, which showed considerable accuracy. The use of the API allowed the project to follow the trend of cloud services request, but made the system dependent on internet connection. The detection of obstacles in turn required the creation of a circuit with the Arduino board connected to an obstacle detection sensor and a Bluetooth module. The detection feature was efficient for covering distances of up to 4 meters and alert the user by nonvisual senses. However, the use of a single sensor has limited design potential accuracy. In general, the system proved to have good utility and usability.

Keywords: Android, Arduino, recognition, image, obstacles.



## **Lista de Figuras**

1.1 Aplicativo - Extração de texto e características faciais, respectivos resultados e saída sonora para o usuário . . . . .	9
1.2 Aplicativo e circuito externo - (a) Geração e captura de sinal ultrassônico, (b) Tratamento do sinal e reenvio para o smartphone, (c) Notificação ao usuário por vibração e som . . . . .	10
2.1 Diagrama da computação em nuvem . . . . .	14
2.2 Análise classificatória de um simbolo sobre os demais da base de dados. (a) Simbolo de entrada. (b) Pixels coincidentes, em preto, entre o simbolo de entrada e o simbolo 'A'. (c) Pixels coincidentes, em preto, entre o simbolo de entrada e o simbolo '8'. . . . .	15
2.3 Classificação de imagem de acordo com sua similaridade em relação ao conjunto de imagens da base de dados. . . . .	16
3.1 Esquemático de comunicação entre os módulos eletrônicos do projeto . . . . .	18
3.2 Smartphone Galaxy S3 Mini . . . . .	19
3.3 Arduíno UNO . . . . .	20
3.4 Sensor HC-SR04. . . . .	20
3.5 Módulo Bluetooth HC-05. . . . .	21
3.6 Etapas para a ativação do Talkback no Android . . . . .	23
3.7 Tela inicial do aplicativo . . . . .	23
3.8 Tela principal e respectivas funcionalidades. (a) Descrição facial. (b) Extração de texto (c) Seleção de registros (d) Detecção de obstáculos . . . . .	25
3.9 Imagem capturada e seu respectivo resultado . . . . .	28
3.10 Comparação de funções entre os botões de solicitação de extração de informação de imagem . . . . .	29
3.11 Lista de registros de descrição . . . . .	30
3.12 Inserção de nome de uma pessoa em descrição de foto . . . . .	31
3.13 Circuito Arduíno com módulo Bluetooth e sensor de obstáculos . . . . .	33

4.1	Captura de imagem da etiqueta do computador HP, com defeito de flash, para descrição . . . . .	35
4.2	Resultado da extração apenas de texto sobre a imagem da Figura 4.1 com as resoluções de (a) 2560x1920, (b) 1024x768 e (c) 480x360 . . . . .	35
4.3	Extração apenas de texto de uma imagem sob três diferentes posições. (a) 180°, (b) 90° e (c) 0° . . . . .	37
4.4	Resultado da extração de texto sobre imagem contendo escrita manual em letra de forma. . . . .	39
4.5	Resultados da extração de texto sobre imagem, em diferentes resoluções, contendo palavras manuscritas em letra cursiva. . . . .	39
4.6	Resultado da extração de texto sobre imagem contendo texto escrito em letra cursiva. . . . .	40
4.7	Rótulos extraídos da imagem de um cachorro . . . . .	41
4.8	Primeira extração de rótulos da imagem de um laptop . . . . .	41
4.9	Segunda extração de rótulos da imagem de um laptop . . . . .	42
4.10	Extração de rótulos da imagem de um cadeira . . . . .	43
4.11	Expressões faciais detectadas em imagens de rosto . . . . .	44
4.12	Expressões faciais de tristeza não detectadas em imagens de pessoas tristes . . . . .	44
4.13	Protótipo do circuito detector de obstáculos . . . . .	46
4.14	Potência consumida pelo aplicativo no smartphone pela solicitação de OCR e pela conexão com o detector de obstáculos . . . . .	47
4.15	Corrente elétrica consumida pelo circuito antes, durante e após a conexão com o smartphone . . . . .	48
4.16	Corrente elétrica consumida pelo circuito discriminando o papel de cada módulo . . . . .	49
4.17	Porcentagem de potência dissipada por cada módulo do circuito . . . . .	50
A.1	Diagrama de classes do aplicativo baseado em android . . . . .	59
B.1	Diagrama de fluxo do aplicativo baseado em android . . . . .	60

## **Lista de Tabelas**

3.1	Especificação técnica do smartphone utilizado no projeto . . . . .	19
3.2	Especificação técnica Arduíno . . . . .	20
3.3	Preços da API Google Cloud Vision por quantidade e tipo de solicitação . . . . .	26
4.1	Tempos das fases da transcrição de imagem sobre a etiqueta do computador HP, ilustrada pela Figura 4.1 . . . . .	36
4.2	Dimensões de imagem recomendadas para cada característica buscada . . . . .	37
4.3	Dados extraídos da simulação do sensor de obstáculos sobre distâncias variadas e conhecidas . . . . .	45
4.4	Valores médios de corrente e potência consumidos pelos módulos do circuito . .	49



## Siglas

API	<i>Application Programming Interface</i> - Interface de Programação de Aplicativos
OCR	<i>Optical Character Recognition</i> - Reconhecimento Ótico de Caracter
TTS	<i>Text-To-Speech</i> - Texto-Para-Fala
IoT	<i>Internet of Things</i> - Internet das Coisas
IDE	<i>Integrated Development Environment</i> - Ambiente de Desenvolvimento Integrado
ETA	<i>Electronic Travel Aid</i> - Subsídio Eletrônico de Percurso
SaaS	<i>Software as a Service</i> - Software como Serviço



# Sumário

<b>1 Introdução</b>	<b>6</b>
1.1 Motivação . . . . .	6
1.2 Estado da arte . . . . .	7
1.2.1 Projetos de descrição de imagens . . . . .	7
1.2.2 Projetos de detecção de obstáculos . . . . .	7
1.2.3 Cenário no Brasil . . . . .	8
1.3 Objetivos . . . . .	8
1.4 Justificativas . . . . .	10
1.5 Organização do trabalho . . . . .	11
<b>2 Embasamento Teórico</b>	<b>12</b>
2.1 Tecnologia assistiva . . . . .	12
2.2 Design universal e acessibilidade . . . . .	12
2.2.1 Talkback . . . . .	13
2.3 Computação em nuvem . . . . .	13
2.4 Visão computacional . . . . .	14
2.4.1 Reconhecimento óptico de caractere . . . . .	14
2.4.2 Classificação de imagens . . . . .	15
2.5 Ecolocalização e localização sonora . . . . .	16
<b>3 Materiais e Métodos</b>	<b>18</b>
3.1 Materiais . . . . .	18
3.1.1 Smartphone . . . . .	19
3.1.2 Android Studio . . . . .	19
3.1.3 Arduíno . . . . .	20
3.1.4 Sensor . . . . .	20
3.1.5 Bluetooth . . . . .	21
3.1.6 Demais componentes eletrônicos . . . . .	21
3.1.7 Módulo integrado do circuito . . . . .	22
3.1.8 Dispositivos auxiliares . . . . .	22
3.2 Métodos . . . . .	22

3.2.1	Configurações iniciais de programação . . . . .	22
3.2.2	Construção de interface acessível . . . . .	22
3.2.3	Extração de dados em imagem . . . . .	25
3.2.4	Adaptação textual do dado retornado . . . . .	27
3.2.5	Tradução de rótulos . . . . .	27
3.2.6	Captura e exibição de resultado . . . . .	27
3.2.7	Implementação de opções de reconhecimento . . . . .	28
3.2.8	Registro de descrições . . . . .	29
3.2.9	Inserção de nome de pessoas . . . . .	30
3.2.10	Tratamento de sinais ultrassônicos . . . . .	31
3.2.11	Comunicação Arduino-BlueTooth . . . . .	32
3.2.12	Comunicação Smartphone-Bluetooth . . . . .	32
3.2.13	Manufatura da caixa do circuito . . . . .	33
<b>4</b>	<b>Resultados e Discussões</b>	<b>34</b>
4.1	Descrição de Imagens . . . . .	34
4.1.1	Teste para diferentes dimensões de imagens . . . . .	34
4.1.2	Teste para reconhecimento de texto girado . . . . .	37
4.1.3	Teste para reconhecimento de texto manuscrito . . . . .	38
4.1.4	Teste para rotulação de elementos da cena . . . . .	40
4.1.5	Teste para classificação de expressão facial . . . . .	43
4.2	Detectção de Obstáculos . . . . .	45
4.2.1	Precisão e acurácia das medidas de distância . . . . .	45
4.2.2	Usabilidade do dispositivo . . . . .	46
4.3	Avaliação de consumo do sistema . . . . .	46
4.3.1	Consumo no smartphone . . . . .	46
4.3.2	Consumo no detector de obstáculos . . . . .	47
<b>5</b>	<b>Conclusão</b>	<b>51</b>
5.1	Falhas . . . . .	51
5.2	Acertos . . . . .	52
5.3	Opinião de potenciais usuários . . . . .	52
5.4	Disciplinas base . . . . .	53

5.5 Trabalhos futuros . . . . .	53
<b>Referências</b>	<b>55</b>
<b>A Diagrama de classes do aplicativo Android</b>	<b>59</b>
<b>B Diagrama de fluxo do aplicativo Android</b>	<b>60</b>
<b>C Códigos relevantes</b>	<b>61</b>
<b>I Especificação técnica HC-05</b>	<b>67</b>
<b>II Especificação técnica HC-SR04</b>	<b>71</b>

# 1 Introdução

Uma pesquisa publicada pelo Banco Mundial em 2016 procurou avaliar simultaneamente os avanços tecnológicos e a exclusão digital, principalmente com relação ao acesso a internet. Seus resultados mostraram que alguns países estão muito desvinculados da revolução digital, o que reflete na exclusão socioeconômica de parcela da população do planeta [1]. Esse capítulo terá a intensão de introduzir o leitor ao cenário tecnológico atual, a situação vivida por pessoas com deficiência, apresentará o estado da arte, por meio de projetos e irá por fim propor um sistema para aplicar tais tecnologias a esse público alvo.

## 1.1 Motivação

No primeiro trimestre de 2016, a aquisição mundial de dispositivos móveis ultrapassou a marca de 7 bilhões, e esse número permanece em contínuo crescimento ano a ano. No mesmo período, foi identificado também que 80% de todos os dispositivos móveis são compostos por smartphones e que o número dobrará até 2021. A área de desenvolvimento de aplicações móveis se mostra num momento muito promissor devido não só à quantidade expressiva de dispositivos, que inclusive já ultrapassa a população de alguns países, mas também devido o recente surgimento da Internet das Coisas, IoT [2].

Apesar de todo esse progresso, no entanto, muitas pessoas são deixadas de lado por não terem acesso a esse mundo de possibilidades oferecido pela tecnologia digital. Pessoas com deficiência, por exemplo, ainda enfrentam obstáculos para comunicação, interação e acesso a informação. A tecnologia atual é capaz de promover diversos meios alternativos de comunicação desde reconhecimento de voz até interfaces controladas por gestos. Mas a simples existência de tecnologia ainda não é suficiente para preencher a lacuna de inclusão socioeconômica dessas pessoas [1].

A realização desse projeto é, assim, guiada pelo propósito de tentar direcionar os benefícios de uma área muito promissora de trabalho, e com inúmeras possibilidades de atuação, a um cenário com menor visibilidade, que é o da criação de sistemas para o auxílio a pessoas com deficiência, em especial, as visuais.

## 1.2 Estado da arte

Para o desenvolvimento do projeto, alguns projetos foram utilizados como base. Assim, a proposta procurou seguir a linha de produtos bem sucedidos no mercado na área de auxílio a pessoas com deficiência visual.

### 1.2.1 Projetos de descrição de imagens

Na área de leitura e extração de informações de imagens, um exemplo que possui funcionalidades bastante próximas às propostas e que serviram de inspiração é o aplicativo TapTapSee, que fotografa objetos e os identifica em voz alta, além de estar vinculado com contas de usuário, como Facebook e Twitter para compartilhamento[3].

Existe também o aplicativo móvel Be My Eyes, um sistema de auxílio em rede que conecta usuários cegos a voluntários por meio de vídeo chamadas e áudio [4]. Mauro Avila et al.[5] faz uma avaliação do aplicativo que consistiu em uma pesquisa com 15 homens e 15 mulheres através de mídias sociais. A maioria dos entrevistados tinha entre 36 e 65 anos de idade. O trabalho concluiu que os usuários consideram o aplicativo muito útil para leitura de textos, localização de objetos, assistência a compras, entre outras tarefas do dia a dia.

Outro trabalho bastante interessante é o realizado pela Universidade Hamad Bin Khalifa. H. Kwak e J. An[6] analisaram mais de 2 milhões de fotos de jornais publicadas em Janeiro de 2016 por meio da API Google Cloud Vision. A pesquisa avaliou a frequência de exibição e expressões faciais em fotos dos então candidatos a presidência dos Estados Unidos, nos principais jornais, e concluiu que a API foi o ponto chave de sucesso do trabalho devido a alta acurácia e pontuações de confiabilidade de cada resultado.

### 1.2.2 Projetos de detecção de obstáculos

Na área de detecção de obstáculos, existem diversos projetos ETAs que utilizam sensores ultrassônicos. Wong et al.[7] na intenção de evitar maus hábitos de uso da bengala e contornar suas limitações, propôs um sistema composto por sensores que continuamente procuram por objetos também em alturas maiores. O sistema utiliza um microcontrolador para calcular a distância baseada em sinais ultrassônicos enviados e recebidos por dois transdutores fixados na bengala, um para detecção em pequenas alturas, e o outro para grandes. Então depois de emitir os sinais, capture sua reflexão, calcula a distância e gera um sinal sonoro de retorno ao

usuário.

Alternativamente, Ben Leduc-Mills et al[8]. apresenta um projeto mais recente envolvendo uma placa IOIO, baseada em PIC, que permite que aplicações Android interajam com dispositivos eletrônicos externos. A placa recebe os sinais de sensores ultrassônicos e os envia ao aplicativo Android via Bluetooth. Então o aplicativo fica responsável por tratar o sinal e alertar o usuário se há algum objeto em um limite mínimo de distância e a que altura está. O alerta por fim se dá via audição e tato.

### **1.2.3 Cenário no Brasil**

No Brasil também há diversos trabalhos nesse sentido. O CPqD Alcance, por exemplo, é um aplicativo que adapta a grande maioria das funcionalidades de um celular em uma interface de maior usabilidade destinado não só para pessoas com deficiência visual, mas também para idosos e pessoas iletradas[9].

Na Universidade de São Paulo, Murilo A. Gallani[10] apresenta um dispositivo eletrônico de aprimoramento da orientação proporcionada por bengalas à pessoas com deficiência visual. O dispositivo, que fica acoplado à ponta de uma bengala, utiliza seu movimento para fazer uma varredura de possíveis obstáculos, e alerta o usuário por meio de sons, cujos volumes simulam sua emissão pelo obstáculo, e auxiliam na localização espacial.

Nessa linha de pesquisa há também os projetos Bengala Longa Eletrônica[11] e Bengala Automática para Deficientes Visuais[12], projetos universitários da Universidade do Vale do Itajaí e do Instituto Federal da Bahia, respectivamente, que de maneira similar acoplam a uma bengala sensores que auxiliam na identificação de obstáculos.

## **1.3 Objetivos**

Baseado nos projetos apresentados, esse busca portanto desenvolver mais uma ferramenta alternativa para suprir algumas das necessidades enfrentadas por pessoas com deficiência visual, e basicamente propõe-se a promover ao usuário as seguintes habilidades:

- Conhecimento de conteúdo visual escrito.
- Conhecimento de características do ambiente ao redor.
- Conhecimento de possíveis obstáculos pelo caminho.

- Maior independência e autonomia.

A Figura 1.1 apresenta superficialmente, e de maneira ilustrativa, o que se obteve do sistema proposto quanto a extração de informações de imagens capturadas. Basicamente, uma aplicação móvel será capaz, ao capturar uma imagem, de analisar seu conteúdo. Textos inseridos em rótulos de produtos ou bulas de remédio, e características faciais ou de paisagens poderiam ser total ou parcialmente compreendidos e com independência do auxílio de uma pessoa com visão normal, por meio da audiodescrição da informação.



Figura 1.1: Aplicativo - Extração de texto e características faciais, respectivos resultados e saída sonora para o usuário

Já a Figura 1.2 esquematiza o funcionamento do sistema desenvolvido no cenário de uma detecção de obstáculos durante uma caminhada. Com ele seria possível aumentar a eficiência da bengala, ferramenta bastante utilizada por deficientes visuais e que retorna muitas informações do ambiente em um percurso. Como obstáculos fora do chão nem sempre são percebidos pela bengala, o detector de obstáculos poderia servir de auxílio em situações como a ilustrada, em que uma bengala pode até tocar o suporte do telefone público, mas seria possível

que a pessoa chegasse perto demais, e ocorresse uma colisão entre a cobertura superior e a cabeça.

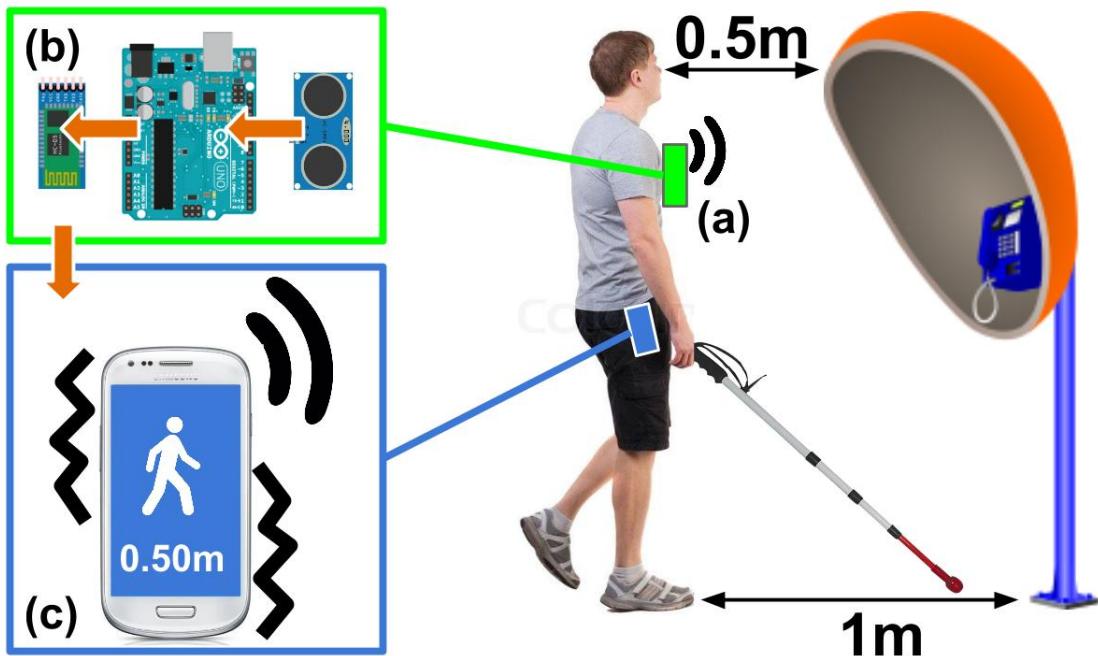


Figura 1.2: Aplicativo e circuito externo - (a) Geração e captura de sinal ultrassônico, (b) Tratamento do sinal e reenvio para o smartphone, (c) Notificação ao usuário por vibração e som

#### 1.4 Justificativas

Em 2015 o IBGE divulgou dados da Pesquisa Nacional da Saúde[13] que demonstra a proporção de brasileiros portadores das seguintes deficiências: auditiva, visual, física e intelectual. Segundo o levantamento, dentre os tipos de deficiência analisados, a visual é a que mais afeta os brasileiros, mais de 3% da população. A pesquisa também mostra que 11% desse grupo é composto por pessoas acima de 60 anos, que quase 7% utilizam algum recurso de locomoção, como bengala ou cão guia, e que o grau intenso de deficiência atinge 16% e resulta na impossibilidade de o indivíduo realizar tarefas básicas, como trabalhar.

Adicionalmente do ponto de vista global, segundo a HDR, Human Development Resources, o Brasil ocupa a posição 75 no índice de desenvolvimento humano [14]. De fato, o país historicamente apresenta algumas dificuldades em promover o bem estar social e a igualdade da população.

Dante desse cenário, foi possível perceber que há uma parcela significativa da população que necessita de auxílio específico para suprir a falta de visão para realizar as mesmas atividades de quem possui visão normal. Assim, o desafio desse projeto foi o de desenvolver um

sistema que fosse capaz de amenizar as necessidades dessa parcela da população.

Espera-se que com isso seja possível contribuir minimamente com a qualidade de vida a nível pessoal de parte da sociedade que possui necessidades especiais e ao mesmo tempo permitir o desempenho da função de engenheiro na sociedade, que é o de colocar o conhecimento científico a serviço do conforto e desenvolvimento da humanidade.

## **1.5 Organização do trabalho**

Este trabalho está distribuído em 5 capítulos, incluindo esta introdução, dispostos conforme a descrição que segue:

- Capítulo 2: Descreve o embasamento teórico sobre o qual o projeto foi desenvolvido, definindo conceitos e proporcionando explicações necessárias para a compreensão do desenvolvimento do trabalho.
- Capítulo 3: Discorre sobre os materiais e métodos utilizados no andamento do projeto, explicando as características de cada um dos dispositivos eletrônicos, a razão de sua utilização, e o modo como as partes do projeto se conectam entre si.
- Capítulo 4: Apresenta os resultados obtidos por meio de teste sobre o sistema, e faz uma análise a fim de explicá-los.
- Capítulo 5: Resume os principais pontos de todo o processo de desenvolvimento até a finalização do projeto, apresentando a importância da solução proposta e os problemas encontrados.

## 2 Embasamento Teórico

Antes de entender o funcionamento do sistema, é de extrema importância que se explique os principais conceitos que dão base a criação do projeto, a fim de que a leitura não se limite apenas a fornecer conhecimento funcional, mas também propiciar uma completa compreensão estrutural do sistema.

### 2.1 Tecnologia assistiva

O Comitê de Ajudas Técnicas[15], instituído pela PORTARIA N° 142, DE 16 DE NOVEMBRO DE 2006 por meio da Secretaria Especial dos Direitos Humanos, propôs a seguinte definição para o termo Tecnologia Assistiva: "Tecnologia Assistiva é uma área do conhecimento, de característica interdisciplinar, que engloba produtos, recursos, metodologias, estratégias, práticas e serviços que objetivam promover a funcionalidade, relacionada à atividade e participação, de pessoas com deficiência, incapacidades ou mobilidade reduzida, visando sua autonomia, independência, qualidade de vida e inclusão social."

De forma resumida, a Tecnologia Assistiva consiste em todo o conjunto de ferramentas tecnológicas que visam promover a melhoria da qualidade de vida de pessoas com alguma limitação.

### 2.2 Design universal e acessibilidade

Design universal é definido por S. L. Henry et al[16] como o processo de criação de produtos que atendam a usabilidade de pessoas com as mais variadas habilidades e nas mais diversas situações. Em contra partida, o conceito de acessibilidade é mais limitado, sendo melhor definido como o planejamento voltado especificamente para pessoas com alguma deficiência. Mas apesar dessa limitação, todos os estudos focados em acessibilidade terminam por trazer benefícios para todas as pessoas.

Especificamente em relação a dispositivos móveis, ferramentas que permitem a criação de sistemas com acessibilidade tem se mostrado em grande ascensão no ambiente de desenvolvedores de aplicativos. O Android, por exemplo, inclui ferramentas e serviços de auxílio a navegação, como text-to-speech, feedback tátil, navegação por gestos, entre outros, que buscam incluir usuários com limitações visuais, auditivas, físicas ou mesmo relacionadas a idade

[17].

### 2.2.1 Talkback

O Talkback é um recurso de acessibilidade fornecido pelo Android cuja função é permitir que deficientes visuais sejam capazes de utilizar um smartphone. Além de pronunciar todo tipo de texto presente na tela, ele também altera a lógica de toques e permite a descrição dos componentes presentes na tela.

Quando o Talkback está ativado, um clique sobre qualquer item da tela funciona como uma solicitação de descrição. O dispositivo vibra, o conteúdo escrito do item e o texto de acessibilidade, quando há, são pronunciados.

## 2.3 Computação em nuvem

De acordo com a definição de Michael Armbrust et al[18], computação em nuvem se refere tanto a aplicações retornadas como serviço pela Internet, como ao hardware e software dos sistemas nos data centers que proporcionam os serviços. Os serviços são oferecidos por software (SaaS), e o conjunto hardware mais software dos data centers dão origem à nuvem. O serviço vendido por uma nuvem pública é denominado Computação Utilitária, e sua união com os SaaS é, portanto, o que se conhece como Computação em Nuvem. De maneira simplificada, o funcionamento da computação em nuvem pode ser facilmente compreendido pela Figura 2.1 que, inclusive, permite uma classificação do projeto, cujos métodos serão descritos na Seção 3.2: A Google pode ser vista na base do diagrama como a provedora de nuvem por oferecer a infraestrutura física necessária para o processamento de imagem, e também na etapa intermediária por ser uma provedora SaaS, oferecendo o Cloud Vision API e diversas outras aplicações. O aplicativo Android ficaria também no estágio intermediário, no papel de usuário da nuvem, por utilizar o serviço oferecido pela provedora. A pessoa que faz uso desse aplicativo seria, por fim, o usuário SaaS.

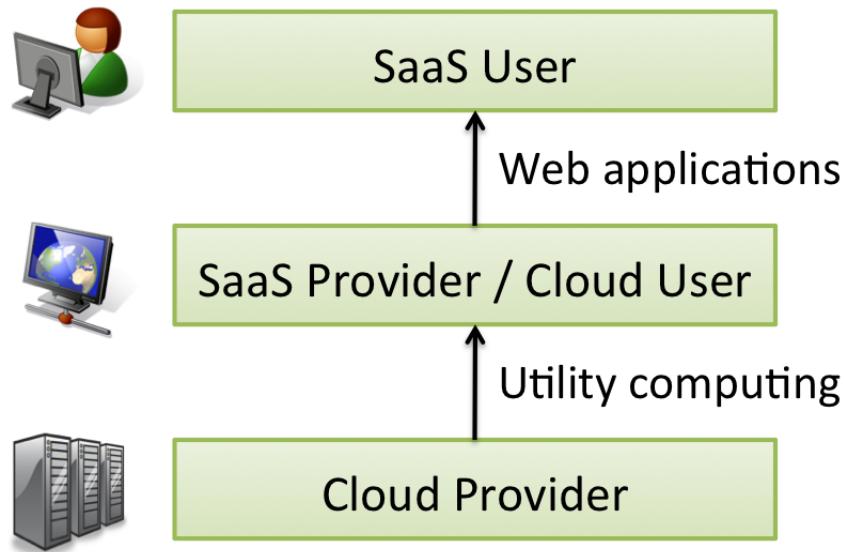


Figura 2.1: Diagrama da computação em nuvem

Fonte: Michael Armbrust et al [18]

## 2.4 Visão computacional

Visão computacional é o campo da computação responsável pela análise de imagens digitais com o objetivo da extração automática de informações. A informação pode ser tanto simples, como responder qual a cor da imagem, quanto dizer de quem é a face em uma foto [19]. No contexto desse projeto, dois pontos importantes devem ser compreendidos: o reconhecimento óptico de caracteres e a classificação de imagens, que são apresentados a seguir.

### 2.4.1 Reconhecimento óptico de caractere

Reconhecimento óptico de caractere (OCR) é considerado como o problema de reconhecimento automático de letras, dígitos, ou algum símbolo em imagens. A utilidade dessa abordagem está no fato de que muita informação é armazenada em palavras impressas. Ao aplicar uma página de texto, por exemplo, como entrada para um sistema que possua tal função, ocorre primeiramente uma confirmação da orientação do texto, seguida de uma segmentação em preto e branco dos pixels, uma divisão em linhas de texto, e por último em símbolos individuais. Ao fim desse processo, um algoritmo de reconhecimento é aplicado a cada símbolo. Se o sistema tiver sido previamente treinado para reconhecer tal símbolo, calcula-se uma probabilidade de sua interpretação estar correta, são agrupados em palavras e em sentenças e a informação completa é retornada em ordem [19]. Na Figura 2.2, um símbolo é enviado como entrada do

sistema para ser comparado com os símbolos da base de dados. Nela, o símbolo apresenta maior similaridade com o símbolo '8' (coincidência de 20 pixels), do que com 'A' (coincidência de 8 pixels), e sua classificação seria dada de acordo com o símbolo com o qual ele tivesse maior valor de semelhança, medido pelo número de pixels coincidentes.

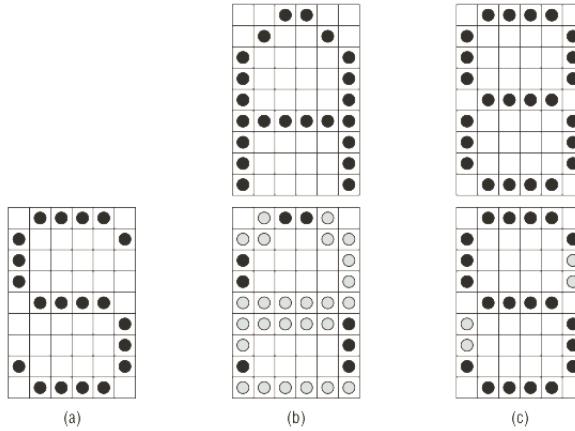


Figura 2.2: Análise classificatória de um símbolo sobre os demais da base de dados. (a) Símbolo de entrada. (b) Pixels coincidentes, em preto, entre o símbolo de entrada e o símbolo 'A'. (c) Pixels coincidentes, em preto, entre o símbolo de entrada e o símbolo '8'.

Fonte: Parker, J. R. [19]

#### 2.4.2 Classificação de imagens

Para que um sistema seja capaz de classificar uma imagem, e posteriormente promover uma descrição, que é o caso desse projeto, é necessário que esse sistema esteja previamente treinado com imagens. Um processo como esse, na verdade envolve busca e comparação de imagens. J. R. Parker[19] sugere em seu livro um método para se realizar buscas de imagens, inserindo imagens como entrada.

Primeiramente, assume-se que existe um conjunto de imagens, previamente rotuladas e devidamente agrupadas de acordo com seu conteúdo. Então, o que ocorre em é uma análise computacional da imagem para extração de dados em busca de padrões, como explicado na seção 2.4.1, para o caso específico de OCR. Esses dados são comparados com os dados das imagens cujas características já são conhecidas e baseado em seu nível de similaridade, ocorre o agrupamento da imagem, que reflete seu conteúdo. A Figura 2.3 ilustra a tentativa de classificar um objeto por meio da medida de semelhança contra outras imagens da base de dados. Os mais similares são considerados iguais, apesar de o resultado não ser exatamente igual.

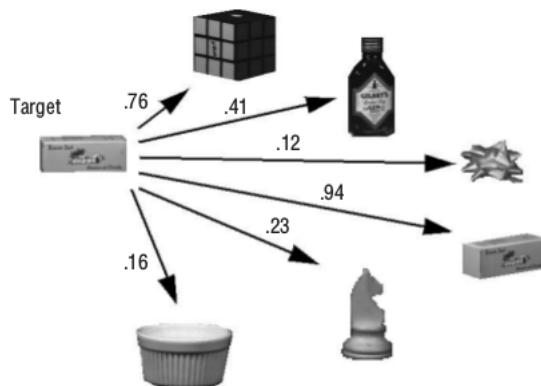


Figura 2.3: Classificação de imagem de acordo com sua similaridade em relação ao conjunto de imagens da base de dados.

Fonte: Parker, J. R. [19]

Uma pergunta que poderia surgir é: Que padrão poderia ser extraído de uma imagem para servir de critério de comparação? A cor é uma possibilidade. Através da contagem de pixels com cada cor presente na imagem é possível criar um histograma da distribuição dessas cores. E assim, a comparação poderia ser realizada sobre a similaridade entre histogramas.

## 2.5 Ecolocalização e localização sonora

A habilidade de se locomover independentemente pelo espaço, localizar lugares ocultos e planejar trajetórias é de extrema importância para se realizar as tarefas do cotidiano. Não é difícil encontrar razões para afirmar que essa capacidade, em pessoas, resulta em grande dependência do sentido visual, já que a quantidade de informações que podem ser captadas visualmente é consideravelmente maior que a dos outros sentidos. Os objetos com os quais se interage no dia-a-dia possuem partes visíveis, porém não necessariamente emitem outros sinais que possam permitir sua percepção não visual. Apesar de ser considerada uma medida muito mais imprecisa, sinais sonoros permitem uma aproximação do cálculo de distância. O som varia sua intensidade ao se propagar de acordo com o inverso da distância até seu emissor, assim, sua intensidade se perde mais rapidamente, o que a torna um método limitado [20].

A localização sonora se baseia nesse efeito, ao permitir que um indivíduo estime a sua distância até o objeto emissor de som, e é uma técnica utilizada e bastante desenvolvida por pessoas com deficiência visual para mapear a sua posição e a dos elementos no ambiente ao redor. Entretanto, existe também uma técnica capaz de complementar a eficiência da localização conhecida como ecolocalização. Schenkman e Nilsson[21] afirmam, num estudo que

compara pessoas com e sem deficiência visual sobre a capacidade de detectar sons refletidos, que as que têm deficiência possuem a audição mais acurada e podem ser capazes de utilizar do eco de sons emitidos intencionalmente para estimar a distância e o material de objetos e possivelmente ter o caminhar facilitado. Esse fenômeno que também é encontrado em outras espécies, como golfinho e morcego, por exemplo, podem ser gerados não só biologicamente pela voz, mas também por toques com sapatos ou bengalas.

### 3 Materiais e Métodos

Mais do que uma simples aplicação Android, o projeto englobou o sensoreamento de sinais ultrassônicos, comunicação sem fio e um circuito gerenciado por um Arduíno. Por essa razão, diversos componentes eletrônicos e métodos de comunicação foram utilizados.

Basicamente, o usuário do smartphone, por meio do aplicativo Android captura uma imagem daquilo que deseja obter informações. A imagem é enviada aos servidores em nuvem da Google, onde é processada e tem suas informações traduzidas em palavras. O resultado é então transferido de volta para o smartphone e apresentado em forma textual apropriada sob a qual pode se obter uma audiodescrição.

Além disso, um sensor conectado a um Arduíno emite ondas ultrassônicas periodicamente e retorna a distância estimada ao obstáculo. O resultado é então transferido ao smartphone, por meio de um módulo Bluetooth também conectado ao Arduíno, e a aplicação por fim alerta o usuário. A Figura 3.1 apresenta um esquemático que exemplifica o funcionamento do sistema.

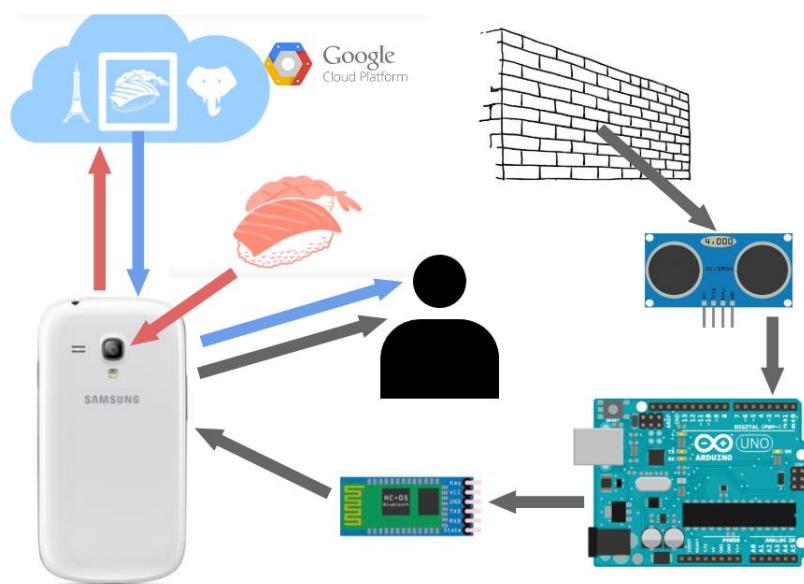


Figura 3.1: Esquemático de comunicação entre os módulos eletrônicos do projeto

#### 3.1 Materiais

Os materiais utilizados, bem como a descrição detalhada de suas propriedades e sua função no projeto estão listados a seguir.

### 3.1.1 Smartphone



Figura 3.2: Smartphone Galaxy S3 Mini

Fonte: [www.tudocelular.com](http://www.tudocelular.com)

O nó principal do sistema pode ser considerado o smartphone. Por ser um dispositivo multifuncional, programável, com câmera, saída de áudio, vibração e permitir a execução de aplicações, além de possuir tamanho mais reduzido se comparado ao tablet, por exemplo, e ser um dispositivo sempre presente com as pessoas, mostrou-se ideal para o sistema proposto. Com a câmera foi possível a captura das imagens posteriormente tratadas para extração de informação. A saída de áudio em paralelo com a vibração foram essenciais para uma interface útil voltada para usuários com deficiência visual. O tamanho reduzido também foi importante para que o dispositivo pudesse ser manuseado e guardado facilmente no corpo. O smartphone utilizado majoritariamente durante o desenvolvimento do projeto devido sua disponibilidade foi o Samsumg Galaxy S3 mini, Figura 3.2, cuja especificação técnica está descrita na Tabela 3.1.

Tabela 3.1: Especificação técnica do smartphone utilizado no projeto

Sistema Operacional	Android 4.1 Jelly Bean
Dimensões	121.55 x 63 x 9.85 mm
Peso	111.5 g
RAM	1 GB
Memória	16 GB
Resolução - Câmera	2592 x 1944 pixels

### 3.1.2 Android Studio

Uma vez que o smartphone escolhido para o projeto foi o Galaxy S3 mini, cujo sistema operacional é o Android, para a programação do aplicativo foi necessária a utilização de uma IDE voltada para esse sistema. Como já havia uma maior experiência com a linguagem Java, a IDE escolhida foi Android Studio 1.4.

### 3.1.3 Arduíno

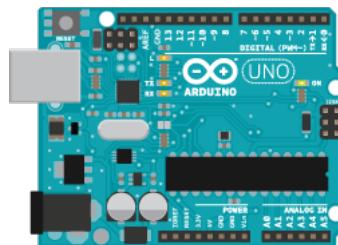


Figura 3.3: Arduíno UNO

Fonte: [www.arduino.cc](http://www.arduino.cc)

Para a funcionalidade de detecção de obstáculos, que não poderia ser feita pelo smartphone, foi necessária a utilização de um dispositivo externo a ele. Devido sua disponibilidade para o projeto, foi definido que essa funcionalidade poderia ser facilmente realizada pela placa de programação Arduíno UNO, Figura 3.3. As especificações da placa estão na Tabela 3.2.

Tabela 3.2: Especificação técnica Arduíno

Microcontrolador	ATmega328P
Pinos de E/S	14
Dimensões	68.6 x 53.4 mm
Peso	25 g
Flash Memory	32 KB
SRAM	2 KB
EEPROM	1 KB

### 3.1.4 Sensor



Figura 3.4: Sensor HC-SR04.

Fonte: [www.filipeflop.com](http://www.filipeflop.com)

O Arduíno como uma placa programável, possibilita um infinito de aplicações. Entretanto ele não possui sensores acoplados, apenas entradas e saídas genéricas. Para a detecção de obstáculos foi necessária a inserção de um sensor. O HC-SR04, Figura 3.5, é um sensor ultrassônico amplamente utilizado para esse propósito, e cujo alcance se mostrou apropriado para o projeto. Emitindo ondas de frequência ultrassônica, o sensor em seguida capta o sinal refletido e baseado no tempo entre emissão e retorno, e na velocidade do som, permite o cálculo da distância.

### 3.1.5 Bluetooth

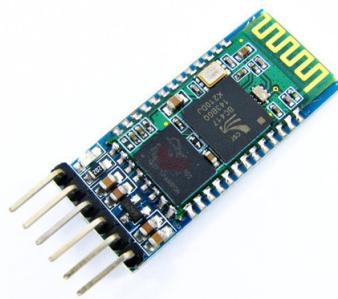


Figura 3.5: Módulo Bluetooth HC-05.

Fonte: [www.filipeflop.com](http://www.filipeflop.com)

Para a comunicação entre o Arduíno e o smartphone haviam diversas possibilidades de implementação. A troca de dados pela internet já seria utilizada pela aplicação Android para o reconhecimento de imagens, que será apresentado com mais detalhes na Seção 3.2. No entanto, como o smartphone e o dispositivo detector de obstáculos estariam muito próximos do corpo do usuário, tornando a distância entre ambos os componentes relativamente pequena, e devido a simplicidade de implementação da comunicação, a escolha foi pelo módulo Bluetooth HC-05, Figura 3.5.

### 3.1.6 Demais componentes eletrônicos

Para a conexão dos componentes do circuito foram necessários uma variedade de fios para conectar VCC, GND, emendas e conexões de entrada e saída de sinais. Foram necessários também 3 resistores de  $220\Omega$  para criação de um divisor de tensão.

### **3.1.7 Módulo integrado do circuito**

Para fins de demonstração do protótipo, foi criado uma caixa para envolver o circuito. Para tanto foi utilizada uma garrafa PET de 2L, tesoura, fita adesiva transparente, fita isolante, um interruptor tipo navio de dois pinos e uma bateria de 9V.

### **3.1.8 Dispositivos auxiliares**

Para a programação do Arduíno utilizou-se um cabo USB. Para a medição de valores de tensão e de corrente foi utilizado um multímetro, e para a medição das distâncias retornadas pelo detector de obstáculos, utilizou-se uma trena.

## **3.2 Métodos**

Os métodos utilizados para a se atingir o objetivo do projeto são extremamente importantes não só para a compreensão de como as partes se comunicam, mas também para se expor detalhes da implementação voltados para a garantia de ampla usabilidade e acessibilidade do usuário. Para auxiliar a compreensão da modelagem, as Figuras A.1 e B.1 nos Apêndices apresentam respectivamente um diagrama de classes compactado e um de fluxo referentes ao aplicativo.

### **3.2.1 Configurações iniciais de programação**

Antes de tudo, para o início da programação do aplicativo foi necessária a instalação do Android Studio e para a programação da placa Arduíno, da IDE de mesmo nome.

### **3.2.2 Construção de interface acessível**

Como o objetivo do projeto era permitir que pessoas com limitações visuais pudessem exercer algumas funções exclusivas de pessoas que podem ver, e o meio escolhido para esse fim foi uma aplicação para smartphone, o ponto mais importante, e primeiro a ser planejado foi a interface, para avaliar previamente se o Android 4.1 permitiria a usabilidade por pessoas às quais o projeto se destina.



Figura 3.6: Etapas para a ativação do Talkback no Android

De fato, o Android oferece suporte para interface com navegação voltada para pessoas com deficiência visual. A ativação do Talkback, Figura 3.6, que é um serviço nativo do Android, adapta a lógica de interação de toda a interface do Android, facilitando a usabilidade por pessoas com dificuldades ou ausência de visão. Além de fazer automaticamente a tradução texto-áudio de qualquer informação presente na tela, o Talkback muda a lógica de cliques e insere sons e vibrações de resposta a qualquer ação realizada, desde toques em botões até deslizamento em listas. Ele só requer que uma pessoa com visão normal o ative no primeiro uso, e então, mesmo ao ser reiniciado o smartphone, retorna ao estado ativado. Isso permitiu que o projeto avançasse para outro ponto importante da interface: o tamanho dos elementos.



Figura 3.7: Tela inicial do aplicativo

Uma das dificuldades enfrentadas por essas pessoas ao utilizar aplicativos é selecionar o elemento correto na tela devido o tamanho reduzido em relação aos dedos. Por essa razão, o menu principal, Figura 3.7, divide a tela toda em quatro grandes áreas que funcionam como botões. Além disso, a barra de status do Android e de título do aplicativo foram ocultadas, para garantir o melhor aproveitamento de espaço da tela.

Outro problema a ser considerado foi a naveabilidade. Um dos requisitos para que uma pessoa sem visão pudesse utilizar um aplicativo é saber onde está, ou seja, impedir que o usuário se perdesse na sequência de menus. Por isso, além de não haver submenus na interface, o padrão de desenvolvimento de aplicações Android foi respeitado, com a inserção de descrição de conteúdo a todos os elementos da interface. Essas descrições ficam visualmente ocultas, mas são lidas apenas pelo Talkback, que transforma a informação em áudio.

Uma vez que o aplicativo não se limita a atender apenas pessoas com ausência total de visão, outro cenário considerado foi a utilização do aplicativo por pessoas com graus menos intensos de deficiência visual. Baseado na pesquisa de acessibilidade realizada por Shaun K. Kane et al[22] com pessoas de diferentes graus de falta de visão, constatou-se que fontes de tamanho grande e o contraste de cores são considerados características importantes para aplicações. Por isso, um esquema de cores bastante fortes e contrastantes foram utilizadas para os componentes do aplicativo. E cada cor utilizada nos botões do menu principal foi também utilizada como cor de fundo da interface correspondente à opção selecionada. Além disso, o tamanho das letras dos textos de resultado foi aumentado significativamente e formatado em negrito para facilitar uma possível leitura.

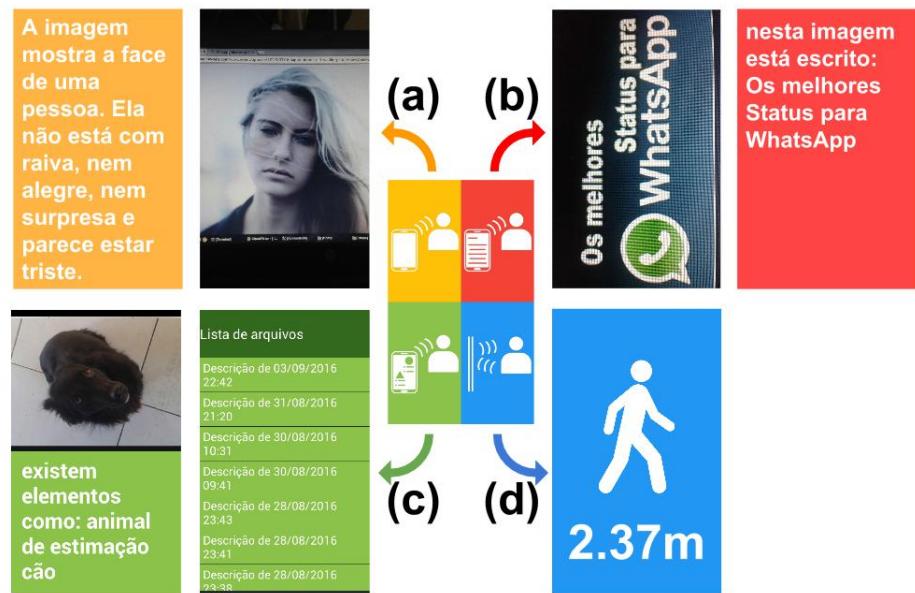


Figura 3.8: Tela principal e respectivas funcionalidades. (a) Descrição facial. (b) Extração de texto (c) Seleção de registros (d) Detecção de obstáculos

A Figura 3.8 ilustra a naveabilidade dentro do aplicativo, que por meio das medidas tomadas durante a construção, levou a obtenção das seguintes características para o aplicativo:

- Interface que permite áudio descrição;
- Menu principal, com apenas quatro botões e cores contrastantes;
- Botão que acessa a câmera e exibe a descrição com o máximo de informações da imagem capturada;
- Botão que acessa a câmera e exibe apenas textos da imagem capturada;
- Botão que leva a uma lista de descrições salvas e permite acessá-las;
- Botão que inicia conexão com o Arduino;
- Menu de opções que permite inserir ou remover alguns sons/animações de resposta;

### 3.2.3 Extração de dados em imagem

A solução adotada para o reconhecimento de dados em imagem foi o Cloud Vision, uma API em nuvem da Google de reconhecimento de imagens, e com gratuidade limitada ao número

de requisições mensais, cujos valores podem ser encontrados na Tabela 3.3. Como o projeto a princípio não é um produto e não é de grande porte, não exigiria muitas requisições e se mostrou uma solução muito adequada.

Tabela 3.3: Preços da API Google Cloud Vision por quantidade e tipo de solicitação

Feature	Price per 1,000 units, by monthly usage			
	1 - 1,000 units/month	1,001 - 1 Million units/month	1,000,001 - 5 Million units/month	5,000,001 - 20 Million units/month
Label Detection	Free	\$5.00	\$4.00	\$2.00
OCR	Free	\$2.50	\$1.50	\$0.60
Explicit Content Detection	Free	\$2.50	\$1.50	\$0.60
Facial Detection	Free	\$2.50	\$1.50	\$0.60
Landmark Detection	Free	\$2.50	\$1.50	\$0.60
Logo Detection	Free	\$2.50	\$1.50	\$0.60
Image Properties	Free	\$2.50	\$1.50	\$0.60

Fonte: Google Cloud Platform[23]

A API criada em 2015 apesar de muito potente e ter atraído muitos usuários interessados em automatizar a classificação de imagens, ainda não tem aparecido com muita frequência em trabalhos científicos. Entretanto, para demonstrar as capacidades da API, a Google apresentou na GCP NEXT 2016 o projeto Cloud Vision Explorer, um ambiente web galáctico contendo milhares de imagens separadas por categorias, que utiliza o Cloud Vision que é modelado pelo TensorFlow, uma biblioteca de software livre para inteligência de máquina também pertencente a Google [24].

Para se ter acesso aos serviços da Google Cloud, é necessário se cadastrar no sistema. Uma vez dentro do sistema, foi criado um projeto sobre o Vision API. Em seguida, para permitir a utilização desse projeto pela aplicação Android, foi necessário gerar uma chave de identificação de API. Por meio da importação dos pacotes em linguagem Java e dessa chave, bastou a implementação da rotina de montagem do objeto de requisição e de início de conexão, como apresenta o Código C.2, nos Apêndices. Logo depois, associou-se ao objeto a imagem fonte, o modo de compressão e de codificação da imagem a ser enviada, o português como idioma de identificação de textos e por fim as categorias que se poderia buscar na imagem, entre elas, texto, rótulo e expressões faciais. Com o objeto configurado, bastou enviar a requisição ao servidor da Google e aguardar o resultado. Ao final do processo, o retorno da requisição veio

em um objeto contendo as informações pedidas separadas por categorias e suas respectivas pontuações de confiança.

### **3.2.4 Adaptação textual do dado retornado**

Após utilizar os serviços do Cloud Vision para a extração de informações da imagem, o passo seguinte foi adaptar as informações escritas para um conteúdo textual de fácil compreensão. O motivo é que as informações extraídas vinham em partes, separadas por categorias, nem sempre preenchidas com informação, e algumas vezes possuíam probabilidade baixa de estarem corretas podendo ser descartadas. Assim, foi necessário filtrar esses dados, acrescentando um limite mínimo de 80% de confiabilidade, número que se mostrou um meio termo adequado entre mostrar muita informação desnecessária ou pouca informação útil. Também, para garantir uma boa fluência no texto resultante, as informações foram filtradas por categoria e dependendo da qual pertencessem, produziriam uma saída textual específica. A rotina referente à essa adaptação pode ser encontrada no Código C.1 dos Apêndices.

### **3.2.5 Tradução de rótulos**

Outra adaptação necessária foi em relação ao idioma. Apesar de a ferramenta ser capaz de identificar um infinidade deles durante a OCR, os resultados retornados de rótulos relacionados a imagem estavam sempre em inglês. A solução encontrada foi traduzir esses rótulos antes de compor a saída textual final. No entanto, não há suporte diretamente do Android para essa funcionalidade, e seguindo o exemplo da solicitação de serviços online, a solução encontrada foi utilizar novamente alguma API de tradução. Como a API de tradução da Google não oferece faixa de solicitações gratuitas, o que é extremamente importante, utilizou-se em vez disso a API de tradução Yandex, que assim como a Cloud Vision oferecia um limite de gratuidade.

### **3.2.6 Captura e exibição de resultado**

Com o processo de obter uma descrição textual a partir de uma imagem finalizado, o passo seguinte foi conectar à entrada desse processo uma imagem capturada pela câmera, e sua saída à áudio descrição. O processo de descrição de imagem inicia-se em uma tela que exibe as imagens vindas da câmera traseira do smartphone. O aplicativo, porém, não requisita em momento algum acesso a câmera frontal. Com um toque, ou dois quando o Talkback está ativado, o aplicativo captura a imagem, a salva no dispositivo no formato JPG, em uma nova

pasta dentro do diretório do aplicativo e a envia para a nuvem. Enquanto o aplicativo aguarda o retorno do serviço solicitado, uma imagem de relógio pisca suave e lentamente na tela, enquanto um som de tic-tac é tocado como forma de informar o usuário que ele deve aguardar o processo. Também, a imagem capturada mantém-se como plano de fundo durante todo o processo de espera, e o toque na tela permanece desabilitado.

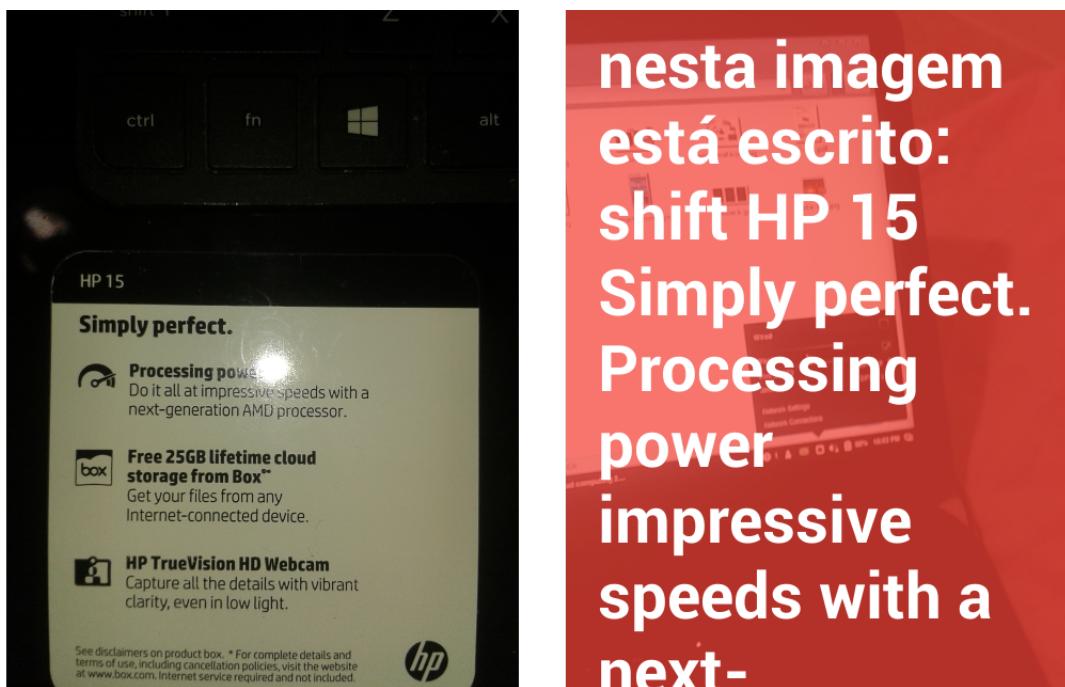


Figura 3.9: Imagem capturada e seu respectivo resultado

Quando o resultado enfim chega ao aplicativo, a animação e o som de processamento são interrompidos, o plano de fundo volta a mostrar as imagens da câmera, e sobre ela, abre-se uma caixa de texto translúcida e deslizável, conforme mostra a Figura 3.9, contendo o texto descritivo em negrito e em fonte grande. Com um longo clique, ou no caso do Talkback estar ativado, um curto clique seguido de um longo sobre a tela, o texto é copiado para a área de transferência. O botão de retorno permite ao usuário voltar para a câmera, e o botão de menu, o permite ativar ou desativar os efeitos visual e sonoro realizados durante a espera do processamento. Ao final, a descrição é salva em um arquivo em formato .txt na mesma pasta da imagem capturada.

### 3.2.7 Implementação de opções de reconhecimento

Com todo o tratamento dado ao conteúdo transscrito das imagens, para essa funcionalidade, foram criadas duas opções ligeiramente distintas para o aplicativo, como ilustra a Figura 3.10. A primeira requisitaria apenas o serviço de OCR sobre a imagem capturada com o intuito

de reduzir o número de requisições, e possivelmente reduzir o tempo de resposta. Essa funcionalidade seria aplicável no caso específico de o usuário ter o conhecimento prévio de que a imagem poderia conter por algum texto, e que essa informação sozinha pudesse ser relevante e suficiente. A segunda funcionalidade solicitaria essa e outras informações ao Cloud Vision, que são: textos, faces, rótulos e pontos turísticos. Por fim, ambas as alternativas de extração de informação de imagens foram inseridas nos dois botões superiores do menu principal.



Figura 3.10: Comparação de funções entre os botões de solicitação de extração de informação de imagem

### 3.2.8 Registro de descrições

Para prover ao usuário a possibilidade de resgatar resultados anteriores, foi importante também permitir que o aplicativo oferecesse a opção de salvá-los. Nesse ponto surgiu uma questão: Qual seria a melhor forma de o usuário acessar esse registro?

Nomear os registros com parte da descrição poderia causar ambiguidade de nomes e poderia dificultar encontrá-los caso houvesse muitos. Assim, foi decidido que os registros seriam nomeados com a data e hora de criação. Além disso, seriam sempre ordenados temporalmente ao serem carregados em uma lista pelo aplicativo. O motivo foi facilitar o acesso, pois os mais recentes apareceriam no topo, e data/horário são identificadores únicos que permitem fácil localização na procura por um registro. A Figura 3.11 apresenta uma lista de registros que foi gerada pela utilização do aplicativo.

Com isso decidido, foi necessário planejar a estrutura desse registro. A princípio considerou-se que o áudio referente à transcrição deveria ser salvo. No entanto, o propósito principal do aplicativo era apenas extraír informações de imagens e encontrar uma forma de fazer com que o usuário com deficiência visual pudesse acessá-la. Salvar o áudio deixou de ser necessário

quando se percebeu que a função de áudio descrição é parte exclusiva da interface de acessibilidade do aplicativo, e não é obrigatória para todos os usuários. A intenção de salvar os dados não é pela voz da áudio descrição, mas exclusivamente por seu conteúdo.

Assim, cada registro correspondia a um diretório contendo apenas a foto no formato JPG, para referência de quem pode ver, um arquivo no formato TXT contendo a descrição e um arquivo TXT opcional contendo a posição de faces na imagem. A áudio descrição ficou sob responsabilidade da interface, após o carregamento do registro. Por fim, essa funcionalidade foi atribuída a um dos quatro botões do menu principal.

Lista de arquivos
Descrição de 03/09/2016 22:42
Descrição de 31/08/2016 21:20
Descrição de 30/08/2016 10:31
Descrição de 30/08/2016 09:41
Descrição de 28/08/2016 23:43
Descrição de 28/08/2016 23:41
Descrição de 28/08/2016 23:38

Figura 3.11: Lista de registros de descrição

### 3.2.9 Inserção de nome de pessoas

Para os registros de descrições foi criada uma funcionalidade extra: a flexibilidade de o usuário inserir na descrição o nome das pessoas em uma foto, no caso de se ter o conhecimento prévio de quem e onde estão na foto. Basicamente, quando o usuário abre o registro da lista, na metade superior da tela se exibe a foto, e na inferior, a caixa de texto rolável contendo a descrição. Como ilustra a Figura 3.12, ao clicar sobre a foto, se o toque for sobre algum rosto, o aplicativo pergunta se o usuário deseja inserir o nome da pessoa na descrição. Se sim, basta ele escrever o nome na caixa de alerta e confirmar. Automaticamente o nome é salvo na descrição, e pode ser trocado a qualquer momento. Ao tocar na parte inferior da tela, onde fica o texto, a áudio descrição é realizada pelo talkback, se ativado.



Figura 3.12: Inserção de nome de uma pessoa em descrição de foto

### 3.2.10 Tratamento de sinais ultrassônicos

O tratamento de sinais vindos do sensor HC-SR04 é parte essencial do projeto, porém a mais simples de ser feita. Do ponto de vista de hardware, o sensor possui quatro pinos de conexão: VDD, GND, Trigger e Echo. O VDD foi conectado a alimentação de 5V do Arduíno, assim como o GND conectado ao terra. O Trigger e o Echo são respectivamente entrada e saída do sensor, para que o ele receba comando para emissão de ondas de 40 kHz de frequência e então retorne em sua saída o valor do tempo entre a emissão e a recepção da onda refletida. Esses dois pinos foram conectados respectivamente nos Pinos 4 e 5 do Arduíno. Informações mais detalhadas sobre o sensor podem ser encontradas no Anexo II. Além disso o Código C.3, nos Apêndices, apresenta a rotina executada no Arduíno.

Do ponto de vista lógico, o programa que roda no Arduíno periodicamente emite um sinal baixo de  $2\mu s$  seguido de um alto de  $10\mu s$  para gerar a onda, lê o valor recebido de tempo entre emissão e recepção do sinal refletido, calcula a distância segundo a equação:

$$\Delta S = V \times \Delta T$$

com  $\Delta T$  sendo metade do tempo recebido, pois se quer apenas o tempo entre emissão e reflexão,  $V = 0.034cm/s$  representando a velocidade do som no ar, e  $\Delta S$  a distância em centímetros entre o sensor e obstáculo. Por fim, repassa o resultado para o módulo Bluetooth. Caso o valor da distância seja superior a 4 metros, limite de precisão do sensor, o valor não é repassado ao Bluetooth.

### **3.2.11 Comunicação Arduino-BlueTooth**

Para transmitir sinais do Arduíno para o smartphone via módulo Bluetooth, bastou inserir a informação na porta Serial. O mais importante foi, na verdade, decidir que informação deveria ser transmitida. Para garantir a modularidade do sistema, o Arduíno ficou encarregado apenas de enviar ininterruptamente as distâncias calculadas ao smartphone, sem realizar qualquer verificação de proximidade de obstáculos, função que o aplicativo Android ficou encarregado de fazer.

Do ponto de vista de circuitos, apenas quatro dos seis pinos do módulos foram utilizados. A razão foi que o HC-05 pode ser programado para ser mestre ou escravo. No modo escravo, os pinos KEY e STATE podem ser ignorados, e como não havia necessidade de o Arduíno se conectar a nenhum outro dispositivo, nem mesmo de requisitar conexões, esse foi o modo adotado para o Bluetooth no sistema. Foram então conectados VCC e GND aos respectivos pinos do Arduíno, para alimentar o módulo. O pino TXD de transmissão do módulo foi conectado ao pino RX do Arduíno, para recepção de sinais de comunicação vindos do smartphone. Por fim, o pino TX do Arduíno foi conectado ao RXD do módulo para receber os valores de distância a serem transmitidos ao smartphone. Para adaptar a tensão de saída do Arduíno à tensão adequada do módulo, foi necessário implementar um circuito divisor de tensão, pois o sinal proveniente do Arduíno é de 5V porém a tensão recomendada do módulo é da ordem de 3V.

### **3.2.12 Comunicação Smartphone-Bluetooth**

Do lado oposto da comunicação, no aplicativo Android foi necessário receber os dados do Arduíno. Para tanto, um ciclo de comandos foi executado em plano de fundo. Primeiramente, o Bluetooth era ligado e fazia-se uma varredura repetitiva de dispositivos ao redor. Caso encontrasse um com o nome HC-05, a varredura era interrompida e tentava-se iniciar um conexão. Ao ser iniciada, o aplicativo iniciava uma leitura contante do buffer de entrada e o dado, distância até um possível obstáculo, era tratado e gerava-se quatro possíveis classificações:

- Entrada na área de atenção: A distância entre o sensor e o obstáculo entrou na faixa de 30cm a 200cm. Um arquivo de áudio contendo um sinal de ruído branco é executado com volume inversamente proporcional à distância.
- Entrada na área de alerta: A distância entre o sensor e o obstáculo entrou na faixa inferior a 30cm. Um sinal periódico de alerta sonoro e vibração são executados.

- Dentro da área de atenção: A distância entre o sensor e o obstáculo mantém-se entre 30cm e 200cm. Permanece a execução de som de atenção, atualizando seu volume de acordo com a distância.
  - Fora: Desliga todos os sinais.

Essa funcionalidade por fim foi colocada como ação do último dos quatro botões do menu principal. O circuito completo, contendo o sensor de obstáculos, o módulo Bluetooth e o Arduino, pode ser visualizado na figura 3.13.

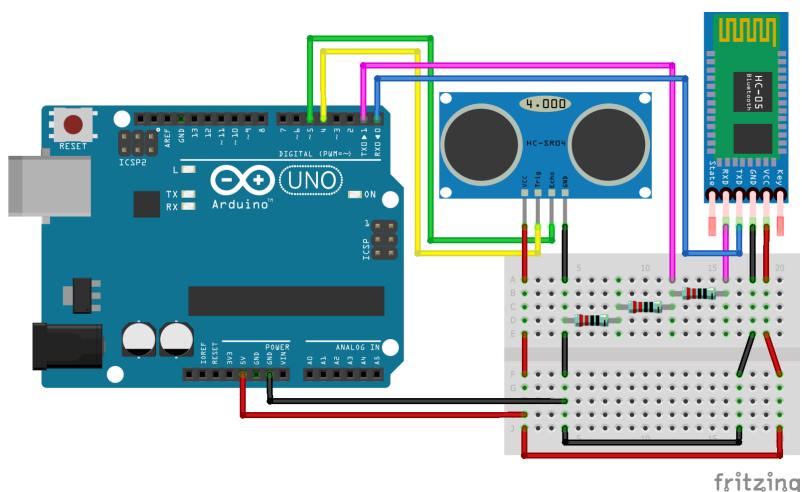


Figura 3.13: Circuito Arduíno com módulo Bluetooth e sensor de obstáculos

### **3.2.13 Manufatura da caixa do circuito**

Para facilitar o manuseio do circuito, o protótipo de detector de obstáculos necessitou de uma pequena caixa de proteção. Para isso foi criada uma caixa arredondada utilizando-se da porção central de uma garrafa PET de dois litros. O topo e a base da garrafa foram removidos com uma tesoura, formando um cilindro, e duas dobras longitudinais foram feitas para se ajustar ao comprimento do circuito. Parte do trecho dessas dobras foi cortado em ambas as bases para criar duas abas, reduzir o tamanho e fechar a caixa. Foi inserido também na lateral da caixa um interruptor de tipo navio com dois pinos para facilitar o ligar e desligar. Por fim foram feitos recortes na caixa para adaptá-la ao sensor e ao Bluetooth, e o circuito todo foi inserido.

## 4 Resultados e Discussões

Com as funcionalidades planejadas para o projeto concluídas, o passo seguinte foi a realização de testes. Esse capítulo será dividido em três seções tal que na primeira serão tratados dos resultados da extração de informação de imagens, a segunda tratará da performance do detector de obstáculos e a terceira fará uma análise de consumo do sistema.

### 4.1 Descrição de Imagens

Na descrição de imagens duas considerações foram necessárias para garantir o correto desempenho do sistema: o tempo de resposta, pois não é conveniente deixar o usuário esperando por muito tempo pela informação requisitada, e a porcentagem de erros dos resultados obtidos, para que o usuário receba informação confiável do aplicativo. Como a Google Cloud API é uma ferramenta online, a primeira dificuldade encontrada para eficiência de processamento foi o transporte de dados para o servidor da Google. Quanto mais dados são transmitidos pela rede e processados pela rotina no servidor, maior o tempo de latência para a resposta. Isso significa que a velocidade da Internet do usuário será sempre um limitador.

#### 4.1.1 Teste para diferentes dimensões de imagens

Apesar de a velocidade da internet ser um fator limitante, a quantidade de dados transmitida, em alguns casos, pode ser flexibilizada uma vez que a imagem pode ter sua resolução reduzida e exibir um número menor de bytes para ser representada. Entretanto, essa redução resulta em um detalhamento menor da imagem, o que pode dificultar seu processamento, causar erros de interpretação de seu conteúdo e por fim não retornar resultados corretos.

A fim de confrontar resolução de imagem, tempo de processamento e erros dos resultados, para cada solicitação de extração de informação das imagens, a mesma imagem contida na Figura 4.1 foi enviada com diversas resoluções, e os tempos das fases do processo foram medidos. Já a Figura 4.2 apresenta os resultados para três diferentes resoluções da Figura 4.1.



Figura 4.1: Captura de imagem da etiqueta do computador HP, com defeito de flash, para descrição

nesta imagem está escrito: **HP 15 Simply perfect. Processing power Do it all at impressive speeds with a next-generation AMD processor. Free 25GB lifetime cloud 00X storage from Box Get your files from any Internet-connected device. HP TrueVision HD Webcam Capture all the details with vibrant clarity, even in low light. See disclaimers on product box. For complete details and terms of use, including cancellation policies, visit the website at www.box.com, Internet service required and not included.**

(a)

nesta imagem está escrito: **HP 15 Simply perfect. Processing powe Do it all at impress peeds with a next-generation AMD processor. Free 25GB lifetime cloud storage from Box Get your files from any Internet-connected device. HP True Vision HD Webcam Capture all the details with vibrant clarity, even in low light. See disclaimers on product box. For complete details and terms of use, including cancellation policies, visit the website at www.box.com Internet ser-vice required and not included.**

(b)

nesta imagem está escrito: **HP 15 Simply perfect. Processing powR mpress next-generation ANAL pluce sul Free 25GB lifetime duud storage from Box Get your files Ton Jny Internet connected cevice HP Tru BVision HU Webo am Capture the detais with vi-brant darity, even inluw lilli. box for compl-1 use inclue intineatsarute resu ie:**

(c)

Figura 4.2: Resultado da extração apenas de texto sobre a imagem da Figura 4.1 com as resoluções de (a) 2560x1920, (b) 1024x768 e (c) 480x360

A Tabela 4.1 mostra que a resolução da imagem é proporcional ao tempo total de processamento da informação requisitada e inversamente proporcional a quantidade de erros do resultado. É fundamental lembrar que o tempo de processamento será sempre relacionado à velocidade da internet, portanto não são valores absolutos. O erro de cada imagem é calculado

pela equação:

$$Erro = \frac{\text{Número de caracteres na imagem} - \text{Número de caracteres corretos}}{\text{Número de caracteres na imagem}} \times 100\%$$

Tabela 4.1: Tempos das fases da transcrição de imagem sobre a etiqueta do computador HP, ilustrada pela Figura 4.1

	Resultados		
	4.2a	4.2b	4.2c
Resolução	2560x1920	1024x768	480x360
Erro de reconhecimento	0.8%	1.9%	63.1%
Tempo de compressão	3667ms	939ms	206ms
Tempo de codificação	570ms	69ms	66ms
Tempo de transferência e processamento	103,849s	17,871s	8,285s
Tempo de reescrita	17ms	97ms	4ms

Varias características importantes podem ser extraídas desses resultados. Primeiramente, a imagem possui um defeito causado pelo brilho intenso do flash concentrado num único ponto no momento da captura, e esse defeito afeta diretamente 3 palavras do texto. Essas palavras afetadas pelo brilho correspondem exatamente as malformadas, em vermelho, do resultado apresentado pela Figura 4.2b, erro esse que não ocorre com o apresentado pela Figura 4.2a. Isso permite a inferência de que a redução da resolução pode ter tornado a OCR menos precisa e esse problema ter sido potencializado pelo brilho do flash ao ponto de distorcer completamente a grafia das palavras.

É possível que se o brilho refletido não tivesse sobreposto essas palavras, o resultado de 4.2b fosse muito semelhante ao de 4.2a. Essa hipótese pode ser confirmada pela Tabela 4.2, pois as dimensões recomendadas pela Google para a detecção de texto correspondem as da Figura 4.2b. Além disso, dimensões inferiores reduzem a acurácia do resultado, o que pode ser confirmado pela Figura 4.2c, enquanto superiores aumentam o tempo de processamento e uso da largura de banda sem necessariamente promover melhora significativa da acurácia[23].

Tabela 4.2: Dimensões de imagem recomendadas para cada característica buscada

Vision API Feature	Recommended Size *	Notes
FACE_DETECTION	1600 x 1200	Distance between eyes is most important
LANDMARK_DETECTION	640 x 480	
LOGO_DETECTION	640 x 480	
LABEL_DETECTION	640 x 480	
TEXT_DETECTION	1024 x 768	OCR requires more resolution to detect characters
SAFE_SEARCH_DETECTION	640 x 480	

Fonte: Google Cloud Platform[23]

#### 4.1.2 Teste para reconhecimento de texto girado

Considerando o fato de que o usuário do aplicativo certamente não saberá de antemão qual a posição do texto do qual deseja obter informações, é possível ocorrer a captura de um texto disposto em diversos ângulos. Ao se realizar os testes sobre textos com diferentes posições angulares, identificou-se que entre  $-90^\circ$  e  $90^\circ$  não há qualquer problema na extração de informação. Entretanto, acima desse limite, a aplicação simplesmente não consegue mais identificar os caracteres corretamente. O resultado obtido pode ser visualizado pela Figura 4.3

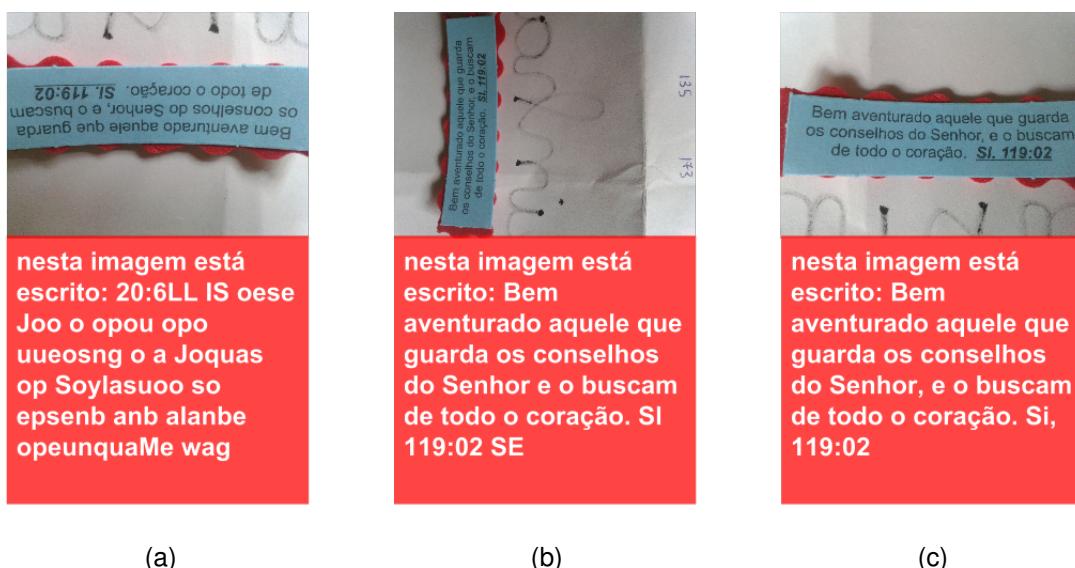


Figura 4.3: Extração apenas de texto de uma imagem sob três diferentes posições. (a)  $180^\circ$ , (b)  $90^\circ$  e (c)  $0^\circ$

Apesar de esse resultado mostrar que há uma limitação na capacidade de API reconhecer caracteres, é possível compreender a razão. Uma hipótese é que o algoritmo apenas verifique

que há linhas horizontais de textos, e não considere a possibilidade de o texto estar virado em  $180^\circ$ . Então, ele deve comparar o simbolo invertido com os de sua base de dados, e o que se encaixa melhor é considerado o correto. Ao analisar com mais cuidado a Figura 4.3a, pode-se perceber que apesar de o texto retornado não ter qualquer significado real, existe uma razão na formação de cada simbolo. Há uma considerável semelhança entre a letra "a" girada de  $180^\circ$  e a letra "e", entre "L" e "1", entre "w" e "m", e assim por diante. Quanto a Figura 4.3b, praticamente não houve erros durante a OCR, mesmo apresentando um texto girado de  $90^\circ$ , assim como o teste apresentado pela Figura 4.3c.

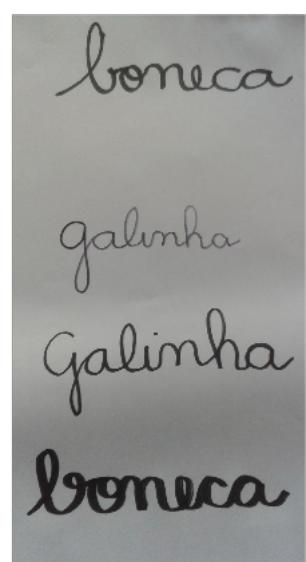
#### 4.1.3 Teste para reconhecimento de texto manuscrito

Uma das possibilidades de utilização do aplicativo seria a leitura de bilhetes escritos à mão. Alguns testes foram realizados para se ter conhecimentos dos limites das capacidades da API, quanto a escrita à mão, seja ela de forma ou cursiva. Os resultados mostraram que existe maior limitação da API quanto a identificação de caracteres manuscritos, se comparada a de digitais. A Figura 4.4 apresenta o caso de um texto capturado com a mais alta resolução que o aplicativo oferece, de 2560x1920 pixels, e mesmo assim há alguns erros de identificação. Porém, como é possível observar nas Figuras 4.5 e 4.6, os resultados só ficam gravemente incorretos quando os textos são escritos em letra cursiva. Nesse cenário, o reconhecimento até ocorre, mas de uma quantidade muito pequena do total de palavras, apresentando diversos erros, mesmo em traços largos e cor contrastante. Assim, a transcrição de textos em letra cursiva se mostra, na prática, impossível pela aplicação.

The second part of this talk pursues some of the scientific and educational consequences of the assumption that computers represent a radical novelty. In order to give this assumption clear contents, we have to be much more precise as to what we mean in this context by the adjective "radical". We shall do so in the first part of this talk, in which we shall furthermore supply evidence in support of our assumption.

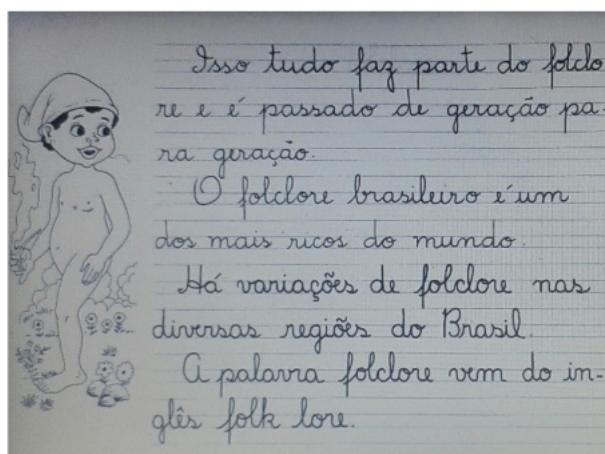
Nesta imagem está escrito: The second part of this talk pursues some o the scientific and educational consequences of the assumption that computers represent a radical novelty. in order to give this assumption clear contents we have to be much more precise as to what we mean in this context by the adjective radical" We shall do so in the first part os talk in which we shall ore suppl evidence in support of our assumption.

Figura 4.4: Resultado da extração de texto sobre imagem contendo escrita manual em letra de forma.



2560x1920	nesta imagem está escrito: galinha
1600x1200	nesta imagem está escrito: galinha galinha
1200x900	nesta imagem está escrito: galinha calunha
1024x768	nesta imagem está escrito: galinha
768x576	nesta imagem está escrito: lemaca galinha
640x480	nesta imagem está escrito: lemana galinha
480x360	nesta imagem está escrito: alinha Calima

Figura 4.5: Resultados da extração de texto sobre imagem, em diferentes resoluções, contendo palavras manuscritas em letra cursiva.



Nesta imagem está escrito: tudo do de **done**  
**mas do Brail O paloma tolclore norm do im**

Figura 4.6: Resultado da extração de texto sobre imagem contendo texto escrito em letra cursiva.

#### 4.1.4 Teste para rotulação de elementos da cena

Saber o que se passa tendo conhecimento do que há ao redor é uma dos objetivos do projeto. Para saber o quais as limitações da API na detecção de objetos em imagens, foram realizados testes apontando a câmera para os mais diversos objetos a fim de se avaliar sua performance nesse quesito. A Figura 4.7 apresenta o resultado completo retornado pela extração de rótulos da imagem de um cachorro. É possível perceber que características como "Cachorro de brinquedo" e "Yorkshire Terrier" não são aplicáveis ao animal da foto. Como o aplicativo só considera resultados com pontuação acima de 80%, rótulos como esses, em vermelho, foram ignorados no resultado visualizado pelo usuário.

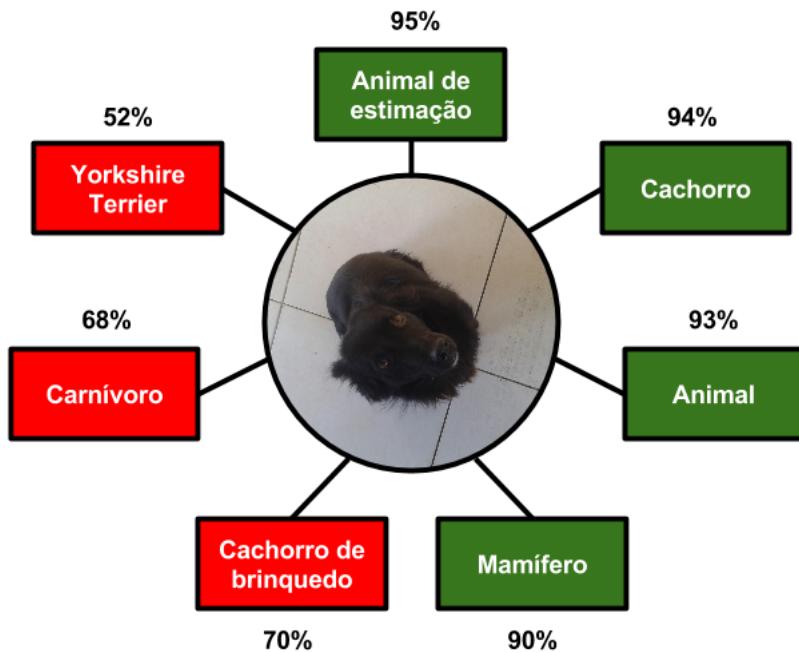


Figura 4.7: Rótulos extraídos da imagem de um cachorro

A escolha do valor mínimo de pontos para que cada rótulo fosse aceito foi puramente empírica. Apesar de ter resultado em boa descrição para a imagem da Figura 4.7, o valor escolhido que elimina alguns resultados subaproveitou os rótulos da imagem da Figura 4.8, descrevendo-a apenas como "Dispositivo", já que "Laptop", palavra mais adequada, foi ignorada.

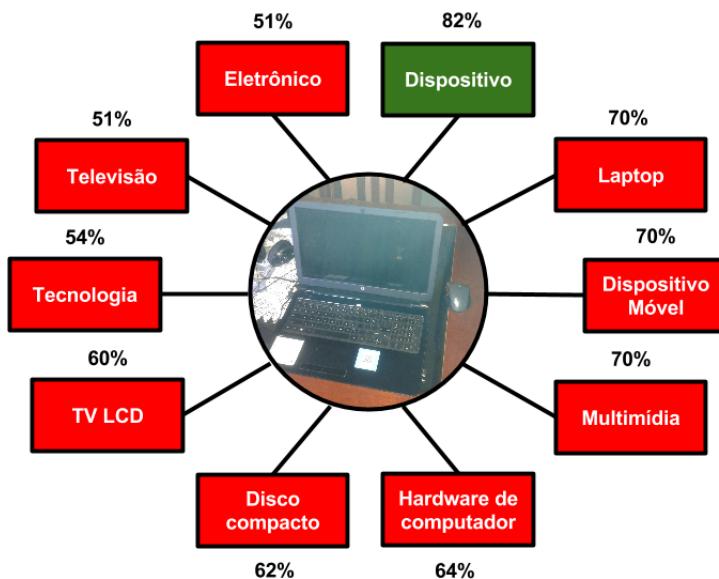


Figura 4.8: Primeira extração de rótulos da imagem de um laptop

A definição de um valor que simultaneamente seja capaz de descrever um elemento da cena e não sobrecarregue o usuário com informações, muitas vezes desnecessárias, não é tão simples, e uma descrição curta e detalhada dificilmente será conseguida. No entanto, o resultado não depende apenas da definição desse valor, mas também da própria imagem. A Figura 4.9 ilustra o mesmo laptop capturado novamente sob iluminação e posição diferentes. Nesse cenário, o resultado foi capaz de promover uma descrição mais detalhada do objeto em cena.

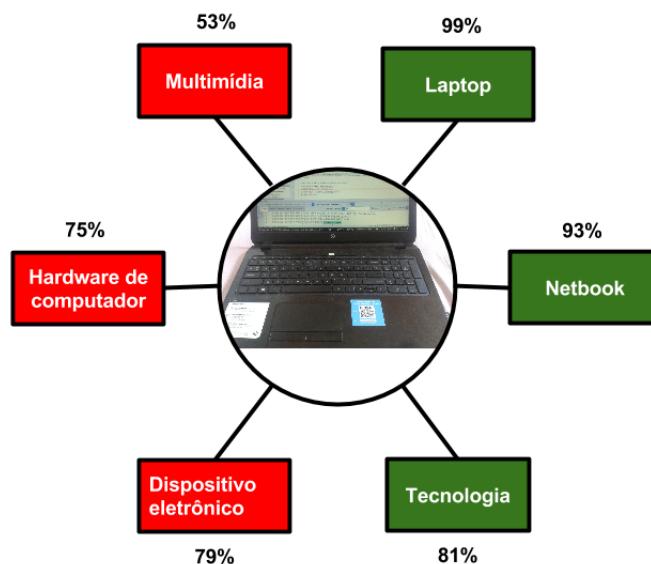


Figura 4.9: Segunda extração de rótulos da imagem de um laptop

Nos casos citados, independentemente de qual foi o critério para ignorar alguns resultados, todos os rótulos quase sempre tiveram relação com o objeto na imagem. Entretanto, em algumas situações a API falhou em identificar ao menos um rótulo corretamente para a imagem capturada. A Figura 4.10 ilustra esse problema. Nela, foi capturada a imagem de uma cadeira, porém além de não haver resultados acima do limite mínimo de pontuação, nenhum dos quatro rótulos tem qualquer relação com a imagem.

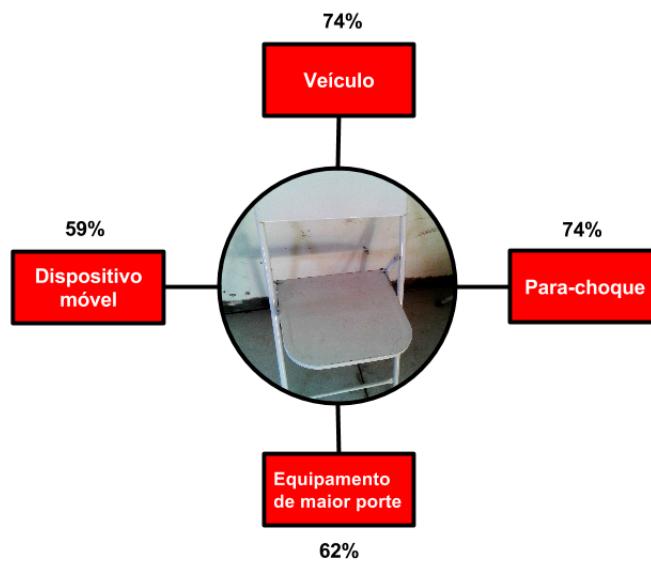


Figura 4.10: Extração de rótulos da imagem de um cadeira

É possível que a explicação para esse resultado seja que o ambiente no qual a cadeira estava inserida tivesse afetado sua imagem capturada ao ponto de a API não ser capaz de identificar o que estava de fato em cena, e confundir o objeto com o para-choques de um veículo. Obviamente não é desejável que confusões como essa ocorram, entretanto, esse é um fenômeno parecido com a "ilusão de óptica". Ao analisar a imagem, percebe-se que as faixas escuras entre a parede e o chão, atrás da cadeira, somadas a sua estrutura em grades no meio podem ter sido avaliados como a parte frontal de um carro: Dois faróis pretos nas laterais, um capô branco no topo e para-choques com grades na porção centro-inferior.

#### 4.1.5 Teste para classificação de expressão facial

Dentre as características que se pode obter de uma imagem, certamente a classificação de expressões faciais é a mais difícil de se obter. Como mostrou anteriormente a Tabela 4.2, as dimensões recomendadas para a detecção de face é a maior dentre todas as outras características. Como apresentado na Seção 4.1, o tempo de resposta cresce significativamente conforme a dimensão da imagem aumenta. Isso significa que para se obter resultados corretos é necessário enviar a imagem com alta resolução e aguardar mais tempo. A Figura 4.11 apresenta o resultado obtido pela solicitação do serviço de detecção de faces e extração de suas expressões faciais. As imagens foram tiradas diretamente pela câmera do celular durante a execução do aplicativo a partir da exibição da tela do computador.



Figura 4.11: Expressões faciais detectadas em imagens de rosto

Apesar dos acertos nas descrições das faces, os resultados não foram sempre corretos. Foi possível perceber que a detecção de expressões de raiva e tristeza dificilmente ocorriam, mesmo com o aumento da qualidade da imagem, ou com faces expressivas. A Figura 4.12 apresenta casos de falha com imagens de faces com expressões de tristeza. Os resultados variaram desde a não identificação da expressão evidente até a incapacidade de encontrar a face.



Figura 4.12: Expressões faciais de tristeza não detectadas em imagens de pessoas tristes

## 4.2 Detecção de Obstáculos

Na implementação da funcionalidade de detecção de obstáculos, duas considerações precisaram ser feitas. Primeiramente, para atender aos resultados esperados pelo usuário, o sensor de obstáculos deveria ser preciso o suficiente para garantir um deslocamento confiável. Além disso, procurou-se reduzir ao máximo o tamanho do circuito, para garantir sua usabilidade.

### 4.2.1 Precisão e acurácia das medidas de distância

Assim que o circuito detector de obstáculos foi criado e apresentava resultados medidos pelo sensor, a tarefa seguinte foi verificar a confiabilidade dos dados. A Tabela 4.3 mostra os resultados das simulações para diferentes distâncias em relação a uma parede.

Tabela 4.3: Dados extraídos da simulação do sensor de obstáculos sobre distâncias variadas e conhecidas

Distância Real (cm)	Simulações							
	10	20	30	40	50	100	200	300
Distância média aferida (cm)	15	27	39	52	64	127	256	384
Desvio padrão (cm)	0.70	0.80	0.80	0.84	0.87	0.92	0.93	1.01
Número de amostras	336	304	348	444	296	453	481	371
Tempo de simulação (s)	21	25	31	37	26	42	41	42
Distância ajustada (cm)	11.01	20.42	29.83	40.03	49.44	98.85	200.03	300.42

Nota-se que o sensor produziu valores bastante precisos, uma vez que o desvio padrão foi no entorno de apenas 1cm. Entretanto, sua acurácia, que é a medida de quão próximo do valor real está do amostrado, poderia causar erros significantes de classificação de distância pelo aplicativo. Por essa razão, foi necessário inserir uma correção nos valores de distância lidos. Por meio do método dos mínimos quadrados, e baseado nas amostras das simulações foi obtida a seguinte equação para o ajuste dos valores:

$$Da = 0.78Ds - 0.75$$

em que  $Da$  representa a distância ajustada e  $Ds$  a medida pelo sensor. Com essa adaptação, os resultados ganharam a acurácia necessária e atribuíram maior confiabilidade ao dispositivo.

#### 4.2.2 Usabilidade do dispositivo

Outro ponto considerado foi o tamanho dos elementos do circuito. Quanto menor e compacto, mais usável ele poderia se tornar. Como se tratava apenas de um protótipo, e devido à limitação dos materiais disponíveis para o projeto, foi criada uma caixa para o circuito com dimensões pouco superiores a média das de um smartphone. O resultado obtido pode ser visto na Figura 4.13.

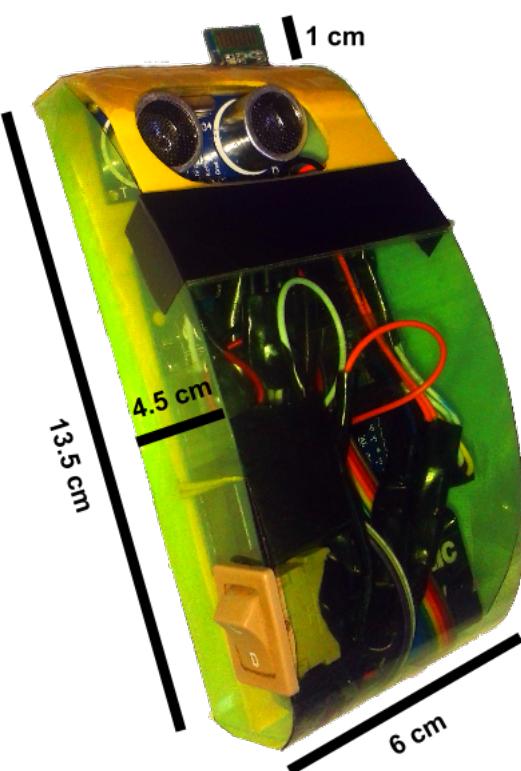


Figura 4.13: Protótipo do circuito detector de obstáculos

#### 4.3 Avaliação de consumo do sistema

O consumo de energia certamente é um grande limitador na implementação de qualquer sistema. É importante portanto ter conhecimento da potência dissipada tanto pelo aplicativo executado no smartphone, quanto do circuito detector de obstáculos, formado pelo Arduino e demais módulos.

##### 4.3.1 Consumo no smartphone

Na avaliação de consumo do aplicativo rodando no smartphone utilizou-se o aplicativo Power Tutor. Uma vez ligado, ele avalia todos os processos que são executados pelo Android.

A Figura 4.14 ilustra os resultados obtidos pela avaliação do aplicativo em um intervalo de 300 segundos. Entre os instantes 30 e 90 segundos o aplicativo se manteve conectado ao detector de obstáculos, e entre os instantes 120 e 240 segundos permaneceu na função de reconhecimento de texto.

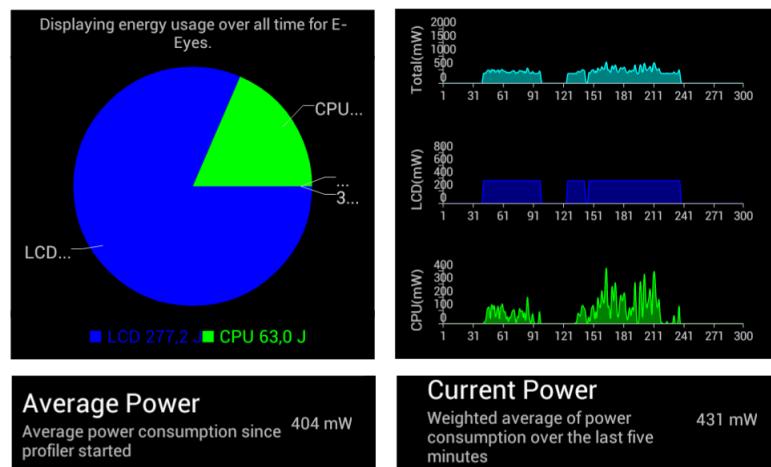


Figura 4.14: Potência consumida pelo aplicativo no smartphone pela solicitação de OCR e pela conexão com o detector de obstáculos

É possível notar que durante a solicitação de reconhecimento de texto houve um maior consumo da CPU do que durante o processo de detecção de obstáculos. O resultado faz sentido, uma vez que na primeira funcionalidade utiliza-se mais recursos como wifi, câmera (captura, flash e preview), animação e som de processamento. Na detecção de obstáculos apenas o bluetooth é utilizado.

Além disso, o consumo da bateria se dá muito mais pela iluminação da tela do que pela CPU. O gráfico de consumo pelo LCD apresentou descontinuidade nos dados devido o fato de o aplicativo ter sido desligado entre os testes. Na média, a potência dissipada pelo aplicativo para a utilização das duas principais funcionalidades do sistema foi de 404mW.

### 4.3.2 Consumo no detector de obstáculos

Para avaliar com maior precisão o consumo de energia do circuito, durante 80 segundos foi medida a corrente consumida. Inicialmente, o circuito permaneceu ligado, porém o aplicativo do smartphone estava desligado. Aos 30 segundos o aplicativo foi ligado e a função de detecção de obstáculos foi acionada. Nesse instante nota-se pela Figura 4.15 que houve uma queda na corrente. Isso ocorreu porque quando o módulo Bluetooth é alimentado, mas não está

conectado, ele fica constantemente enviando sinais para notificar sua presença. Quando uma conexão é estabelecida, ele passa a enviar apenas os sinais de comunicação, o que requer menos energia.

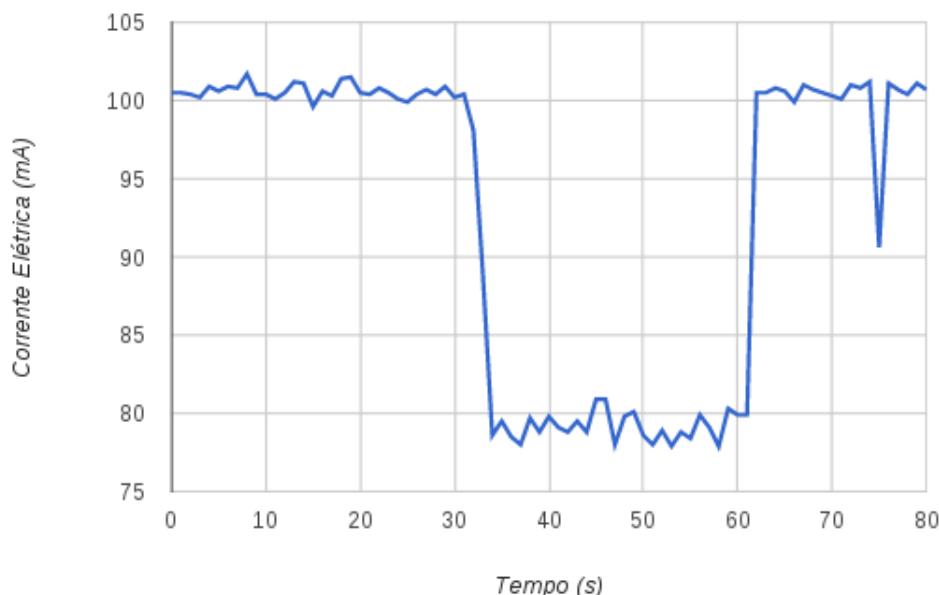


Figura 4.15: Corrente elétrica consumida pelo circuito antes, durante e após a conexão com o smartphone

Além de avaliar o consumo do circuito como um todo, avaliou-se também o quanto cada módulo conectado e devidamente ligado consome do total. Os módulos foram ativados de modo alternado a fim de se medir a corrente consumida individualmente, e para cada caso teste, o valor foi medido durante 25 segundos. O resultado pode ser visualizado pela Figura 4.16, que mostra que a maior parte do consumo é resultado do funcionamento do Bluetooth.

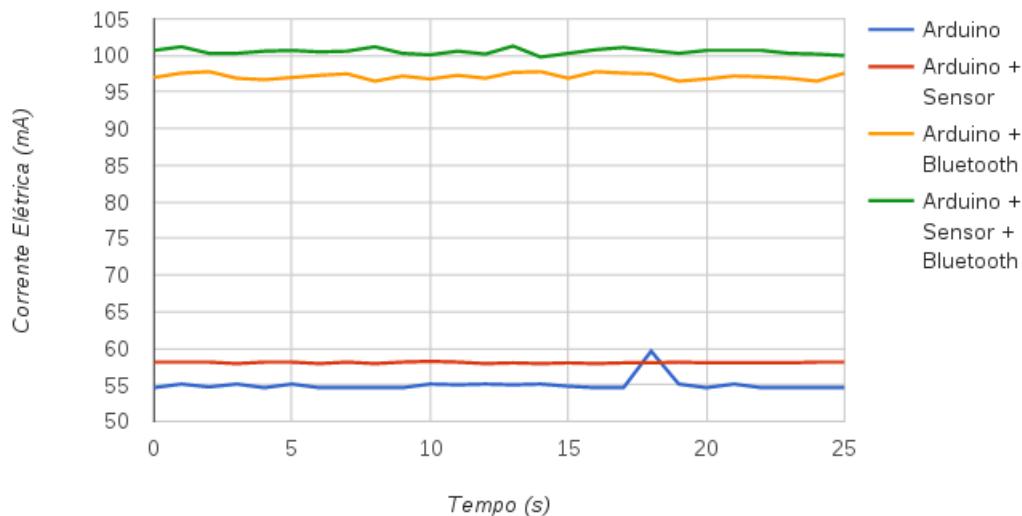


Figura 4.16: Corrente elétrica consumida pelo circuito discriminando o papel de cada módulo

A partir dos valores amostrados de corrente consumida pelo circuito, foi possível calcular a corrente média, o desvio padrão e a potência média, apresentados pela Tabela 4.4. A potência  $P$  foi calculada baseado no valor médio de corrente  $I$  e na tensão  $V$  de alimentação de 9.6V, pela equação:

$$P = V \times I$$

Tabela 4.4: Valores médios de corrente e potência consumidos pelos módulos do circuito

Módulo	Arduino	Sensor	Bluetooth	Conjunto
Corrente Média(mA)	55	3.04	42.2	100.55
Desvio Padrão (mA)	1	0.09	0.42	0.38
Potência Média(mW)	529.5	29.3	406.2	968.3

De fato, o módulo Bluetooth consome pouco menos que o Arduíno, mas isso representa quase a metade do consumo total. A Figura 4.17 ilustra o resultado em percentuais de consumo.

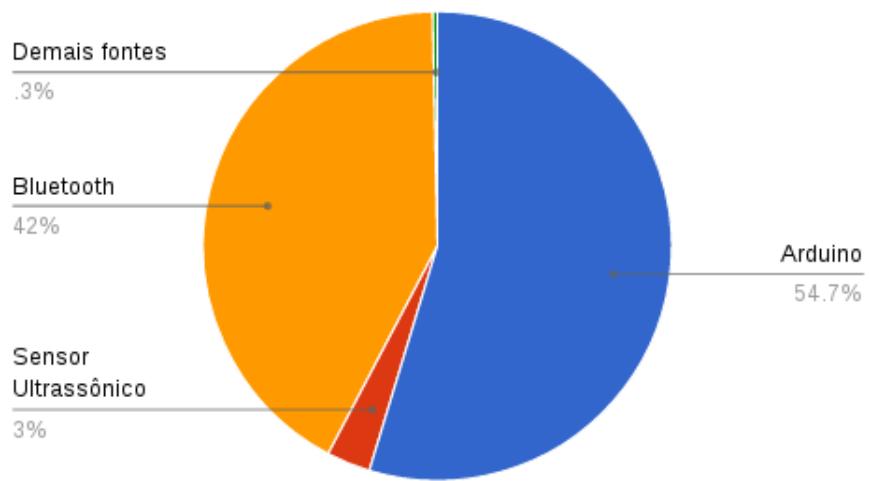
**Potência (mW)**

Figura 4.17: Porcentagem de potência dissipada por cada módulo do circuito

## 5 Conclusão

Esse projeto teve como objetivo a aplicação dos conhecimentos adquiridos durante a graduação a um problema real e que não possui tanto foco, que é o da acessibilidade de pessoas com deficiência visual. Os resultados mostraram que a API Google Cloud Vision é uma ferramenta bastante poderosa no campo de visão computacional e seus serviços podem ser utilizados pelas mais diversas aplicações, incluindo a possibilidade de auxiliar pessoas sem o sentido visual a acessar informações visuais com autonomia. Será apresentado neste capítulo um balanço dos resultados obtidos pelo projeto, a fim de avaliar sua utilidade e aplicabilidade.

### 5.1 Falhas

Apesar de a API da Google ter se mostrado bastante eficiente para o propósito do projeto, a ferramenta causou algumas limitações para os resultados. Um deles é o fato intrínseco de que a API é em nuvem e requer conexão com a internet. Isso poderia de certa forma impedir que pessoas com condições financeiras inferiores, e sem acesso a internet, pudessem usá-lo. Entretanto, existe uma grande tendência de os dispositivos e as pessoas se tornarem cada vez mais conectadas, devido o avanço da computação e das telecomunicações, e com os preços de smartphones mais acessíveis, e isso poderia preparar um ambiente mais propício para o uso do aplicativo. Outro ponto negativo é a limitação da gratuidade de utilização da API. Com o intuito do projeto sendo também o de inclusão digital, atribuir preço para o acesso ao aplicativo iria, de certa forma, contra esse propósito.

Já com relação ao circuito detector de obstáculos, um dos problemas foi o consumo de energia pelo módulo Bluetooth, que representou quase a metade do consumo total. Num cenário em que a pessoa o utilize sempre ao caminhar a bateria poderia descarregar com certa rapidez. Além disso, a utilização de um único sensor foi capaz apenas de mostrar que é possível se guiar por ele, entretanto, para um caminhar mais seguro, seriam necessários mais sensores apontando para várias direções.

Não foi possível, devido a indisponibilidade de mais recursos, a produção de testes mais elaborados com diferentes versões do Android, e também, testes de usabilidade com usuários para o qual o projeto é dedicado.

## 5.2 Acertos

Por outro lado, houve vários pontos positivos que se pode extrair desse projeto. A leitura de textos, que é a funcionalidade mais importante do sistema mostrou-se bastante acurada. Com ela seria possível a leitura de rótulos de produtos, folhetos, livros e até bulas de remédio, mesmo possuindo letras pequenas, cupons fiscais, dinheiro, entre diversos outros conteúdos escritos. Com aplicativo é possível também oferecer uma descrição superficial automática do ambiente ao redor e de expressões faciais, e permite até que o usuário insira os nomes das pessoas em uma foto.

Com relação ao detector de obstáculos, apesar da limitação do número de sensores, os resultados se mostraram muito precisos, e o dispositivo tem o potencial de se tornar ainda mais útil e confiável caso o número de sensores seja aumentado e seu tamanho reduzido.

## 5.3 Opinião de potenciais usuários

Durante o período de desenvolvimento do projeto foi importante procurar ouvir um pouco as pessoas para as quais o projeto se destinaria. Assim, os membros do grupo do Facebook 'Cegos e a Tecnologia' deram algum suporte, apresentando algumas de suas dificuldades, ou sugerindo funcionalidades.

Um dos problemas citados foi a dificuldade de posicionamento da câmera para utilização de aplicativos para descrição de valor de dinheiro, e o tempo gasto na procura pela posição ideal. Nesse quesito, pode se dizer que houve sucesso, uma vez que a funcionalidade de descrição de textos mostrou-se precisa para vários ângulos. Outro ponto levantado foi a sugestão de implementação do comando de voz. A ideia da descrição de expressões faciais foi considerada de modo geral útil, assim como a possibilidade de guardar suas informações junto às fotos tiradas. Uma preocupação apresentada foi o tamanho do detector de obstáculos que dificultaria seu uso e a limitação do raio de abrangência do sensor.

Entre sugestões e críticas totalmente bem vindas, os membros do grupo se mostraram contentes com um projeto que pudesse vir a auxiliá-los, o que é extremamente gratificante e incentiva a continuidade do trabalho, algo que segundo eles próprios, muitas vezes não ocorre após estudantes extraírem informações deles e o projeto ser apresentado.

## 5.4 Disciplinas base

Foi possível por meio desse trabalho aplicar alguns conceitos das seguintes disciplinas:

- Programação Orientada a Objetos: Conceitos de orientação a objetos e linguagem Java.
- Circuitos Elétricos: Modelagem de circuitos elétricos.
- Laboratório de Circuitos Eletrônicos: Medidas de variáveis elétricas e construção de circuitos eletrônicos.
- Laboratório de Física: Métodos de medidas físicas e amostragem.
- Engenharia de software: Planejamento da estruturação e desenvolvimento de projeto.
- Estatística: Cálculo de incerteza de sinais elétricos
- Microprocessadores e Aplicações II: Integração entre sistemas embarcados e desenvolvimento Android.

## 5.5 Trabalhos futuros

Com a intenção de continuidade do projeto, alguns pontos que necessitam seja de melhoria, seja de correção, devem ser tratados.

- Número de sensores utilizados pelo circuito: Mais sensores permitiriam maior acurácia e precisão das distâncias retornadas pelo sistema.
- Tamanho do dispositivo: A fabricação do circuito diretamente em uma placa eletrônica dedicada, e de tamanho reduzido permitiria maior usabilidade ao usuário.
- Taxa de uso da API: Do lado do aplicativo, é indispensável buscar maneiras de não repassar ao usuário o valor que é cobrado pela utilização da API, quando o limite é ultrapassado. Uma possibilidade seria aplicar uma solução diferente ao problema, deixando de lado a API da Google. Outra possibilidade seria a inserção de propaganda como um modo de compensar essa cobrança.
- Integração com redes sociais: Com as redes sociais desempenhando importante papel na comunicação entre as pessoas, integrar funcionalidade de compartilhamento das

descrições poderia contribuir ainda mais com a acessibilidade de outras pessoas com deficiência visual.

- Expansão para outras plataformas: é importante considerar que existem usuários com smartphones rodando sistemas operacionais diferentes do Android. Uma possibilidade seria migrar o aplicativo para essas plataformas.
- Elaboração de testes de usabilidade com usuários para avaliação e melhorias das funções existentes, e inserção de novas, e testes de compatibilidade com as variadas versões do Android.
- Inserção de entrada por comando de voz ao aplicativo para tornar a navegação mais fácil.

## Referências

- [1] "World Development Report 2016: Digital Dividends," The World Bank, Washington DC - EUA, Tech. Rep., 2016.
- [2] "Ericsson Mobility Report ON THE PULSE OF THE NETWORKED SOCIETY," <https://www.ericsson.com/res/docs/2016/ericsson-mobility-report-2016.pdf>, Ericsson, Estocolmo, Suécia, Tech. Rep., Junho de 2016.
- [3] "TapTapSee," <http://www.taptapseeapp.com/>, Acesso em: 01 de agosto de 2016.
- [4] "BeMyEyes," <http://www.bemyeyes.org/>, Acesso em: 01 de agosto de 2016.
- [5] M. Avila, K. Wolf, A. Brock, and N. Henze, "Remote Assistance for Blind Users in Daily Life: A Survey about Be My Eyes." Corfu Island, Grécia: The 9th ACM International Conference on Pervasive Technologies Related to Assistive Environments - PETRA'16, 2016.
- [6] H. Kwak and J. An, "Revealing the Hidden Patterns of News Photos: Analysis of Millions of News Photos through GDELT and Deep Learning-Based Vision APIs." Qatar: The Workshops of the Tenth International AAAI Conference on Web and Social Media, 2016.
- [7] C. Wong, D. Wee, I. Murray, and T. Dias, "A Novel Design of Integrated Proximity Sensors for the White Cane." Austrália: Seventh Australian and New Zealand Intelligent Information System Conference, Novembro de 2001, pp. 197–201.
- [8] B. Leduc-Mills, H. Profità, S. Bharadwaj, P. Cromer, and R. Han, "ioCane: A Smart-Phone and Sensor-Augmented Mobility Aid for the Blind," University of Colorado Boulder, Boulder, Colorado - EUA, Tech. Rep., 2013.
- [9] "CPqD Alcance," <https://www.cpqd.com.br/solucoes/cpqd-alcance/>, Acesso em: 01 de agosto de 2016.
- [10] M. A. Gallani, "Dispositivo microcontrolado para auxílio na orientação de deficientes visuais," Escola de Engenharia de São Carlos, Universidade de São Paulo, São Carlos, São Paulo, Tech. Rep., 2015.
- [11] "Bengala Longa Eletrônica," <http://www.fapesc.sc.gov.br/entregues-a-cegos-bengalas-eletronicas-criadas-por-professor-da-univali/>, Acesso em: 01 de agosto de 2016.

- [12] “Bengala Automática,” <http://www.correio24horas.com.br/detalhe/noticia/estudantes-baianos-criam-bengala-automatica-de-baixo-custo-para-deficientes-visuais-entenda/?cHash=4c9bbb1b6f2462e61435cbc1e7fa16ac>, Acesso em: 01 de agosto de 2016.
- [13] “Pesquisa Nacional de Saúde 2013: Ciclos de Vida,” IBGE, Rio de Janeiro - Brasil, Tech. Rep., 2015.
- [14] “Human Development Reports,” <http://hdr.undp.org/en/countries/profiles/BRA>, United Nations Development Programme, Tech. Rep., Acesso em: 09 de agosto de 2016.
- [15] “Tecnologia Assistiva,” <http://www.pessoacomdeficiencia.gov.br/app/sites/default/files/publicacoes/livro-tecnologia-assistiva.pdf>, Secretaria Especial dos Direitos Humanos, Brasília, Tech. Rep., 2009.
- [16] S. L. Henry, S. Abou-Zahra, and J. Brewer, “The Role of Accessibility in a Universal Web,” 11th Web for All Conference. Seoul, República da Coréia: Association for Computing Machinery, 2014.
- [17] “Accessibility,” <https://developer.android.com/guide/topics/ui/accessibility/index.html>, Acesso em: 3 de setembro de 2016.
- [18] M. Armbrust, A. Fox, R. Griffith, A. D. Joseph, R. H. Katz, A. Konwinski, G. Lee, D. A. Patterson, A. Rabkin, I. Stoica, and M. Zaharia, “Above the Clouds: A Berkeley View of Cloud Computing,” Electrical Engineering and Computer Sciences, University of California at Berkeley, Berkeley, Califórnia - EUA, Tech. Rep., Fevereiro de 2009.
- [19] Parker, J. R., *Algorithms for Image Processing and Computer Vision*, Second ed. Indianápolis, Indiana - EUA: Wiley Publishing, Inc., 2011.
- [20] Catherine Thinus-Blanc and Florence Gaunet, “Representation of Space in Blind Persons: Vision as a Spatial Sense?” in *Psychological Bulletin*, Marseille, França, 1997, vol. 121, no. 1, pp. 20–42.
- [21] Bo N Schenkman and Mats E Nilsson, “Human echolocation: Blind and sighted persons’ ability to detect sounds recorded in the presence of a reflecting object,” in *Perception*, Estocolmo, Suécia, 2010, vol. 39, no. 1, pp. 483 – 501.

- [22] S. K. Kane, C. Jayant, J. O. Wobbrock, and R. E. Ladner, "Freedom to Roam: A Study of Mobile Device Adoption and Accessibility for People with Visual and Motor Disabilities , " 11th international ACM SIGACCESS conference on Computers and accessibility, Seattle, Washington - EUA, pp. 115–122, 2009.
- [23] "Best Practices," <https://cloud.google.com/vision/docs/image-best-practices>, Acesso em: 12 de agosto de 2016.
- [24] K. Sato and R. Sakai, "Explore the Galaxy of images with Cloud Vision API," <https://cloud.google.com/blog/big-data/2016/05/explore-the-galaxy-of-images-with-cloud-vision-api>, Acesso em: 09 de agosto de 2016.



## A Diagrama de classes do aplicativo Android

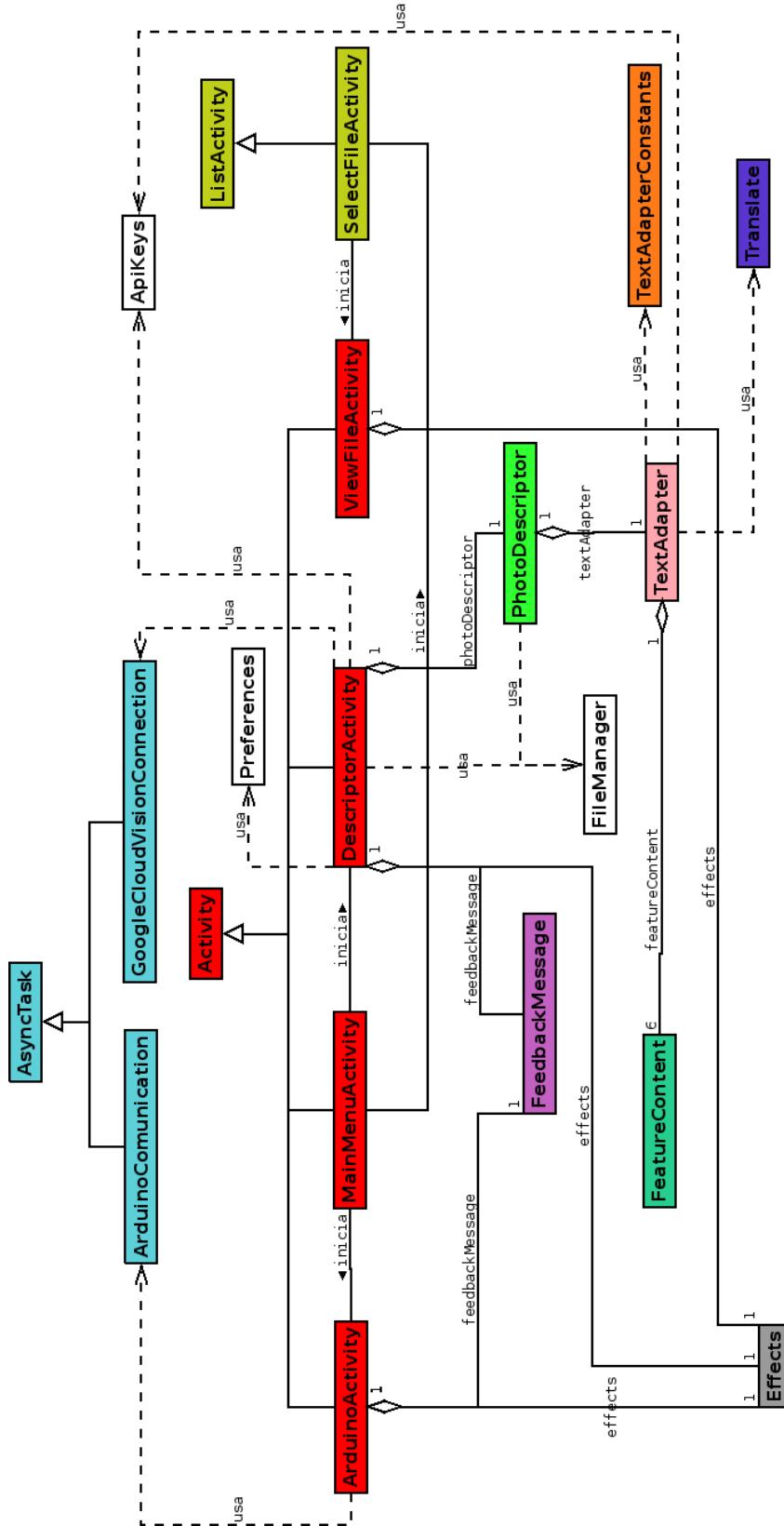


Figura A.1: Diagrama de classes do aplicativo baseado em android

## B Diagrama de fluxo do aplicativo Android

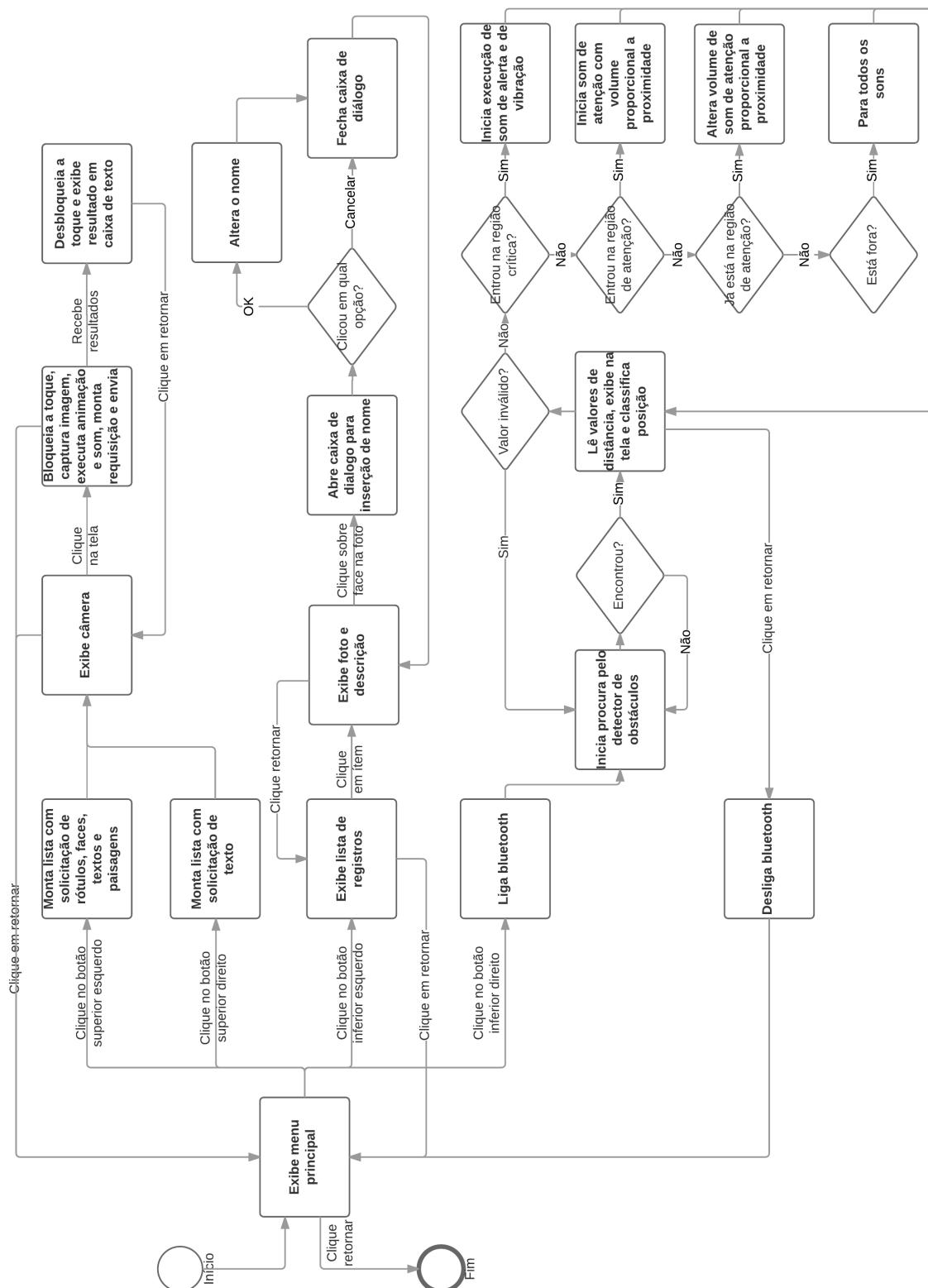


Figura B.1: Diagrama de fluxo do aplicativo baseado em android

## C Códigos relevantes

Devido a dimensão do projeto, a exposição de todo o código utilizado como anexo dessa dissertação mostrou-se inviável. Por essa razão, foram selecionados para serem fazerem parte desse documento apenas os códigos considerados chave para o funcionamento do sistema. O código completo pode ser encontrado em [https://github.com/guilherme-siqueira/projeto\\_final/tree/initialBranch/E-Eyes](https://github.com/guilherme-siqueira/projeto_final/tree/initialBranch/E-Eyes). No Código C.1, encontra-se a rotina responsável pela adaptação textual da descrição de uma imagem. Nela, considera-se primeiramente se há alguma paisagem identificada, para então avaliar possíveis faces, rótulos ou textos presentes. Caso não haja, o campo é ignorado, e apenas os campos mais internos, faces, rótulos e textos, são considerados. Obter o número de faces, em vez de apenas saber se há ou não faces, permite que o texto possua concordância verbal. No caso de não haver faces na imagem, considera-se apenas a possível presença de rótulos e textos.

---

```

1  private void writeTextualDescription() {
2
3      if (landmarkElement.getText() != null) {
4
5          landmarkElement.translate();
6
7          textualDescription = LANDMARK_INTRO + landmarkElement.getText() + ". ";
8
9          if (nFaces == 1)
10
11              textualDescription += FACE_INTRO + ONE_FACE + faceElement.getText();
12
13          else if (nFaces == 2)
14
15              textualDescription += FACE_INTRO + TWO_FACES + faceElement.getText();
16
17          else if (nFaces > 2)
18
19              textualDescription += FACE_INTRO + MORE_FACES_BEGINNING + nFaces +
20
21                  MORE_FACES_END + faceElement.getText();
22
23
24          if (labelElement.getText() != null) {
25
26              labelElement.translate();
27
28              textualDescription += LABEL_INTRO + labelElement.getText();
29
30          }
31
32
33          if (textElement.getText() != null) {
34
35              textualDescription += TEXT_INTRO + textElement.getText();
36
37          }
38
39
40      }
41
42
43
44
45
46
47
48
49
50
51
52
53
54
55
56
57
58
59
60
61
62
63
64
65
66
67
68
69
70
71
72
73
74
75
76
77
78
79
80
81
82
83
84
85
86
87
88
89
90
91
92
93
94
95
96
97
98
99
100
101
102
103
104
105
106
107
108
109
110
111
112
113
114
115
116
117
118
119
120
121
122
123
124
125
126
127
128
129
130
131
132
133
134
135
136
137
138
139
140
141
142
143
144
145
146
147
148
149
150
151
152
153
154
155
156
157
158
159
160
161
162
163
164
165
166
167
168
169
170
171
172
173
174
175
176
177
178
179
180
181
182
183
184
185
186
187
188
189
190
191
192
193
194
195
196
197
198
199
200
201
202
203
204
205
206
207
208
209
210
211
212
213
214
215
216
217
218
219
220
221
222
223
224
225
226
227
228
229
230
231
232
233
234
235
236
237
238
239
240
241
242
243
244
245
246
247
248
249
250
251
252
253
254
255
256
257
258
259
259
260
261
262
263
264
265
266
267
268
269
269
270
271
272
273
274
275
276
277
278
279
279
280
281
282
283
284
285
286
287
287
288
289
289
290
291
292
293
294
295
296
297
297
298
299
299
300
301
302
303
304
305
306
307
308
309
309
310
311
311
312
313
313
314
315
315
316
316
317
317
318
318
319
319
320
320
321
321
322
322
323
323
324
324
325
325
326
326
327
327
328
328
329
329
330
330
331
331
332
332
333
333
334
334
335
335
336
336
337
337
338
338
339
339
340
340
341
341
342
342
343
343
344
344
345
345
346
346
347
347
348
348
349
349
350
350
351
351
352
352
353
353
354
354
355
355
356
356
357
357
358
358
359
359
360
360
361
361
362
362
363
363
364
364
365
365
366
366
367
367
368
368
369
369
370
370
371
371
372
372
373
373
374
374
375
375
376
376
377
377
378
378
379
379
380
380
381
381
382
382
383
383
384
384
385
385
386
386
387
387
388
388
389
389
390
390
391
391
392
392
393
393
394
394
395
395
396
396
397
397
398
398
399
399
400
400
401
401
402
402
403
403
404
404
405
405
406
406
407
407
408
408
409
409
410
410
411
411
412
412
413
413
414
414
415
415
416
416
417
417
418
418
419
419
420
420
421
421
422
422
423
423
424
424
425
425
426
426
427
427
428
428
429
429
430
430
431
431
432
432
433
433
434
434
435
435
436
436
437
437
438
438
439
439
440
440
441
441
442
442
443
443
444
444
445
445
446
446
447
447
448
448
449
449
450
450
451
451
452
452
453
453
454
454
455
455
456
456
457
457
458
458
459
459
460
460
461
461
462
462
463
463
464
464
465
465
466
466
467
467
468
468
469
469
470
470
471
471
472
472
473
473
474
474
475
475
476
476
477
477
478
478
479
479
480
480
481
481
482
482
483
483
484
484
485
485
486
486
487
487
488
488
489
489
490
490
491
491
492
492
493
493
494
494
495
495
496
496
497
497
498
498
499
499
500
500
501
501
502
502
503
503
504
504
505
505
506
506
507
507
508
508
509
509
510
510
511
511
512
512
513
513
514
514
515
515
516
516
517
517
518
518
519
519
520
520
521
521
522
522
523
523
524
524
525
525
526
526
527
527
528
528
529
529
530
530
531
531
532
532
533
533
534
534
535
535
536
536
537
537
538
538
539
539
540
540
541
541
542
542
543
543
544
544
545
545
546
546
547
547
548
548
549
549
550
550
551
551
552
552
553
553
554
554
555
555
556
556
557
557
558
558
559
559
560
560
561
561
562
562
563
563
564
564
565
565
566
566
567
567
568
568
569
569
570
570
571
571
572
572
573
573
574
574
575
575
576
576
577
577
578
578
579
579
580
580
581
581
582
582
583
583
584
584
585
585
586
586
587
587
588
588
589
589
590
590
591
591
592
592
593
593
594
594
595
595
596
596
597
597
598
598
599
599
600
600
601
601
602
602
603
603
604
604
605
605
606
606
607
607
608
608
609
609
610
610
611
611
612
612
613
613
614
614
615
615
616
616
617
617
618
618
619
619
620
620
621
621
622
622
623
623
624
624
625
625
626
626
627
627
628
628
629
629
630
630
631
631
632
632
633
633
634
634
635
635
636
636
637
637
638
638
639
639
640
640
641
641
642
642
643
643
644
644
645
645
646
646
647
647
648
648
649
649
650
650
651
651
652
652
653
653
654
654
655
655
656
656
657
657
658
658
659
659
660
660
661
661
662
662
663
663
664
664
665
665
666
666
667
667
668
668
669
669
670
670
671
671
672
672
673
673
674
674
675
675
676
676
677
677
678
678
679
679
680
680
681
681
682
682
683
683
684
684
685
685
686
686
687
687
688
688
689
689
690
690
691
691
692
692
693
693
694
694
695
695
696
696
697
697
698
698
699
699
700
700
701
701
702
702
703
703
704
704
705
705
706
706
707
707
708
708
709
709
710
710
711
711
712
712
713
713
714
714
715
715
716
716
717
717
718
718
719
719
720
720
721
721
722
722
723
723
724
724
725
725
726
726
727
727
728
728
729
729
730
730
731
731
732
732
733
733
734
734
735
735
736
736
737
737
738
738
739
739
740
740
741
741
742
742
743
743
744
744
745
745
746
746
747
747
748
748
749
749
750
750
751
751
752
752
753
753
754
754
755
755
756
756
757
757
758
758
759
759
760
760
761
761
762
762
763
763
764
764
765
765
766
766
767
767
768
768
769
769
770
770
771
771
772
772
773
773
774
774
775
775
776
776
777
777
778
778
779
779
780
780
781
781
782
782
783
783
784
784
785
785
786
786
787
787
788
788
789
789
790
790
791
791
792
792
793
793
794
794
795
795
796
796
797
797
798
798
799
799
800
800
801
801
802
802
803
803
804
804
805
805
806
806
807
807
808
808
809
809
810
810
811
811
812
812
813
813
814
814
815
815
816
816
817
817
818
818
819
819
820
820
821
821
822
822
823
823
824
824
825
825
826
826
827
827
828
828
829
829
830
830
831
831
832
832
833
833
834
834
835
835
836
836
837
837
838
838
839
839
840
840
841
841
842
842
843
843
844
844
845
845
846
846
847
847
848
848
849
849
850
850
851
851
852
852
853
853
854
854
855
855
856
856
857
857
858
858
859
859
860
860
861
861
862
862
863
863
864
864
865
865
866
866
867
867
868
868
869
869
870
870
871
871
872
872
873
873
874
874
875
875
876
876
877
877
878
878
879
879
880
880
881
881
882
882
883
883
884
884
885
885
886
886
887
887
888
888
889
889
890
890
891
891
892
892
893
893
894
894
895
895
896
896
897
897
898
898
899
899
900
900
901
901
902
902
903
903
904
904
905
905
906
906
907
907
908
908
909
909
910
910
911
911
912
912
913
913
914
914
915
915
916
916
917
917
918
918
919
919
920
920
921
921
922
922
923
923
924
924
925
925
926
926
927
927
928
928
929
929
930
930
931
931
932
932
933
933
934
934
935
935
936
936
937
937
938
938
939
939
940
940
941
941
942
942
943
943
944
944
945
945
946
946
947
947
948
948
949
949
950
950
951
951
952
952
953
953
954
954
955
955
956
956
957
957
958
958
959
959
960
960
961
961
962
962
963
963
964
964
965
965
966
966
967
967
968
968
969
969
970
970
971
971
972
972
973
973
974
974
975
975
976
976
977
977
978
978
979
979
980
980
981
981
982
982
983
983
984
984
985
985
986
986
987
987
988
988
989
989
990
990
991
991
992
992
993
993
994
994
995
995
996
996
997
997
998
998
999
999
1000
1000
1001
1001
1002
1002
1003
1003
1004
1004
1005
1005
1006
1006
1007
1007
1008
1008
1009
1009
1010
1010
1011
1011
1012
1012
1013
1013
1014
1014
1015
1015
1016
1016
1017
1017
1018
1018
1019
1019
1020
1020
1021
1021
1022
1022
1023
1023
1024
1024
1025
1025
1026
1026
1027
1027
1028
1028
1029
1029
1030
1030
1031
1031
1032
1032
1033
1033
1034
1034
1035
1035
1036
1036
1037
1037
1038
1038
1039
1039
1040
1040
1041
1041
1042
1042
1043
1043
1044
1044
1045
1045
1046
1046
1047
1047
1048
1048
1049
1049
1050
1050
1051
1051
1052
1052
1053
1053
1054
1054
1055
1055
1056
1056
1057
1057
1058
1058
1059
1059
1060
1060
1061
1061
1062
1062
1063
1063
1064
1064
1065
1065
1066
1066
1067
1067
1068
1068
1069
1069
1070
1070
1071
1071
1072
1072
1073
1073
1074
1074
1075
1075
1076
1076
1077
1077
1078
1078
1079
1079
1080
1080
1081
1081
1082
1082
1083
1083
1084
1084
1085
1085
1086
1086
1087
1087
1088
1088
1089
1089
1090
1090
1091
1091
1092
1092
1093
1093
1094
1094
1095
1095
1096
1096
1097
1097
1098
1098
1099
1099
1100
1100
1101
1101
1102
1102
1103
1103
1104
1104
1105
1105
1106
1106
1107
1107
1108
1108
1109
1109
1110
1110
1111
1111
1112
1112
1113
1113
1114
1114
1115
1115
1116
1116
1117
1117
1118
1118
1119
1119
1120
1120
1121
1121
1122
1122
1123
1123
1124
1124
1125
1125
1126
1126
1127
1127
1128
1128
1129
1129
1130
1130
1131
1131
1132
1132
1133
1133
1134
1134
1135
1135
1136
1136
1137
1137
1138
1138
1139
1139
1140
1140
1141
1141
1142
1142
1143
1143
1144
1144
1145
1145
1146
1146
1147
1147
1148
1148
1149
1149
1150
1150
1151
1151
1152
1152
1153
1153
1154
1154
1155
1155
1156
1156
1157
1157
1158
1158
1159
1159
1160
1160
1161
1161
1162
1162
1163
1163
1164
1164
1165
1165
1166
1166
1167
1167
1168
1168
1169
1169
1170
1170
1171
1171
1172
1172
1173
1173
1174
1174
1175
1175
1176
1176
1177
1177
1178
1178
1179
1179
1180
1180
1181
1181
1182
1182
1183
1183
1184
1184
1185
1185
1186
1186
1187
1187
1188
1188
1189
1189
1190
1190
1191
1191
1192
1192
1193
1193
1194
1194
1195
1195
1196
1196
1197
1197
1198
1198
1199
1199
1200
1200
1201
1201
1202
1202
1203
1203
1204
1204
1205
1205
1206
1206
1207
1207
1208
1208
1209
1209
1210
1210
1211
1211
1212
1212
1213
1213
1214
1214
1215
1215
1216
1216
1217
1217
1218
1218
1219
1219
1220
1220
1221
1221
1222
1222
1223
1223
1224
1224
1225
1225
1226
1226
1227
1227
1228
1228
1229
1229
1230
1230
1231
1231
1232
1232
1233
1233
1234
1234
1235
1235
1236
1236
1237
1237
1238
1238
1239
1239
1240
1240
1241
1241
1242
1242
1243
1243
1244
1244
1245
1245
1246
1246
1247
1247
1248
1248
1249
1249
1250
1250
1251
1251
1252
1252
1253
1253
1254
1254
1255
1255
1256
1256
1257
1257
1258
1258
1259
1259
1260
1260
1261
1261
1262
1262
1263
1263
1264
1264
1265
1265
1266
1266
1267
1267
1268
1268
1269
1269
1270
1270
1271
1271
1272
1272
1273
1273
1274
1274
1275
1275
1276
1276
1277
1277
1278
1278
1279
1279
1280
1280
1281
1281
1282
1282
1283
1283
1284
1284
1285
1285
1286
1286
1287
1287
1288
1288
1289
1289
1290
1290
1291
1291
1292
1292
1293
1293
1294
1294
1295
1295
1296
1296
1297
1297
1298
1298
1299
1299
1300
1300
1301
1301
1302
1302
1303
1303
1304
1304
1305
1305
1306
1306
1307
1307
1308
1308
1309
1309
1310
1310
1311
1311
1312
1312
1313
1313
1314
1314
1315
1315
1316
1316
1317
1317
1318
1318
1319
1319
1320
1320
1321
1321
1322
1322
1323
1323
1324
1324
1325
1325
1326
1326
1327
1327
1328
1328
1329
1329
1330
1330
1331
1331
1332
1332
1333
1333
1334
1334
1335
1335
1336
1336
1337
1337
1338
1338
1339
1339
1340
1340
1341
1341
1342
1342
1343
1343
1344
1344
1345
1345
1346
1346
1347
1347
1348
1348
1349
1349
1350
1350
1351
1351
1352
1352
1353
1353
1354
1354
1355
1355
1356
1356
1357
1357
1358
1358
1359
1359
1360
1360
1361
1361
1362
1362
1363
1363
1364
1364
1365
1365
1366
1366
1367
1367
1368
1368
1369
1369
1370
1370
1371
1371
1372
1372
1373
1373
1374
1374
1375
1375
1376
1376
1377
1377
1378
1378
1379
1379
1380
1380
1381
1381
1382
1382
1383
1383
1384
1384
1385
1385
1386
1386
1387
1387
1388
1388
1389
1389
1390
1390
1391
1391
1392
1392
1393
1393
```

```

20     }
21
22     else if (nFaces != 0) {
23
24         textualDescription = FACE_INTRO;
25
26         if (nFaces == 1)
27
28             textualDescription += ONE_FACE + faceElement.getText();
29
30         else if (nFaces == 2)
31
32             textualDescription += TWO_FACES + faceElement.getText();
33
34         else if (nFaces > 2)
35
36             textualDescription += MORE_FACES_BEGINNING + nFaces + MORE_FACES_END +
37
38                 faceElement.getText();
39
40
41         if (labelElement.getText() != null) {
42
43             labelElement.translate();
44
45             textualDescription += LABEL_INTRO + labelElement.getText();
46
47         }
48
49     }

```

---

Código C.1: Rotina de construção do texto da descrição da imagem

No código C.2 encontra-se o método responsável pelo envio da imagem e recebimento de sua descrição. Primeiramente uma instância das funcionalidades da API da Google é criada e construída, por meio da classe Vision. Em seguida é criada uma instância de um objeto que permite múltiplas requisições de imagens, contendo a imagem capturada pelo aplicativo devi-damente comprimida, o idioma para possíveis textos escritos, e a lista de diferentes solicitações requisitadas. Então, um objeto de requisição de anotação recebe todas as preferências cria-das é executado, e o resultado retornado é recolhido para posterior conversão em linguagem fluente, a partir da classe PhotoDescriptor.

---

```

1  protected boolean connect () {
2
3      try {
4
5          HttpTransport httpTransport = AndroidHttp.newCompatibleTransport ();
6
7          JsonFactory jsonFactory = GsonFactory.getDefaultInstance ();
8
9
10         Vision.Builder builder = new Vision.Builder (httpTransport, jsonFactory,
11             null);
12
13         builder.setVisionRequestInitializer (new
14             VisionRequestInitializer (CLOUD_VISION_API_KEY));
15
16         Vision vision = builder.build ();
17
18
19         BatchAnnotateImagesRequest batchAnnotateImagesRequest =
20
21         new BatchAnnotateImagesRequest ();
22
23         batchAnnotateImagesRequest.setRequests (new
24             ArrayList < AnnotateImageRequest > () { {
25
26             AnnotateImageRequest annotateImageRequest = new AnnotateImageRequest ();
27
28
29             Image base64EncodedImage = new Image ();
30
31             ByteArrayOutputStream byteArrayOutputStream = new ByteArrayOutputStream ();
32
33
34             bitmap.compress (Bitmap.CompressFormat.JPEG, 90, byteArrayOutputStream);
35
36             byte [ ] imageBytes = byteArrayOutputStream.toByteArray ();
37
38             base64EncodedImage.encodeContent (imageBytes);
39
40             annotateImageRequest.setImage (base64EncodedImage);
41
42
43             ImageContext imageContext = new ImageContext ();

```

```

25     String [] languages = { "pt-BR" };
26     imageContext.setLanguageHints(Arrays.asList(languages));
27     annotateImageRequest.setImageContext(imageContext);
28     annotateImageRequest.setFeatures(requestsArrayList);
29     add(annotateImageRequest);
30   } });
31
32   Vision.Images.Annotate annotateRequest =
33   vision.images().annotate(batchAnnotateImagesRequest);
34
35   annotateRequest.setDisableGZipContent(true);
36   Log.d(TAG, "created Cloud Vision request object, sending
37   request");
38
39   BatchAnnotateImagesResponse response = annotateRequest.execute();
40
41   photoDescriptor.callTextAdaptation(response);
42
43   return true;
44 }
45   catch (GoogleJsonResponseException e) {
46     Log.d(TAG, "failed to make API request because " + e.getContent());
47   }
48   catch (IOException e) {
49     Log.d(TAG, "failed to make API request because of other
50     IOException " + e.getMessage());
51   }
52   return false;
53 }
```

---

Código C.2: Rotina de conexão e envio de dados para a Google Cloud Vision API

Já o Código C.3 contém a rotina de captura dos sinais vindos do sensor de obstáculos HC-SR04, cálculo da distância, e o envio para a porta serial, onde o módulo Bluetooth HC-05 é conectado. Primeiramente, define-se a taxa de transmissão da porta serial, o pino de saída

de sinal para emissão de onda pelo sensor, e o pino de entrada, para recebimento do sinal correspondente ao tempo do eco refletido.

No ciclo principal, monta-se a onda a ser emitida, com nível baixo de 2ms, e alto, de 10ms, respeitando as especificações mínimas de utilização do sensor, que podem ser encontradas no datasheet no Anexo II . Em seguida lê-se o valor obtido de eco na porta de entrada, e a distância do obstáculo é calculada com base na equação  $S = V \times t$ , em que  $V$  representa a velocidade do som no ar em centímetros por segundo, 0.034cm/s, e  $t$  é a metade do tempo entre a emissão e a recepção do sinal da onda, ou seja, o tempo entre a emissão da onda e o encontro com o obstáculo. Por fim, verifica-se se o valor lido não ultrapassou o limite de precisão do sensor, de 4 metros, com o intuito de evitar valores pouco confiáveis, e a cada um segundo a rotina amostra o sinal e o envia para a porta serial, onde a entrada do bluetooth está conectada.

---

```

1 #define pino_trigger 4
2 #define pino_echo 5
3
4 long duration;
5 int distance;
6
7 void setup()
8 {
9     Serial.begin(9600);
10    pinMode(pino_trigger, OUTPUT);
11    pinMode(pino_echo, INPUT);
12 }
13
14 void loop()
15 {
16     digitalWrite(pino_trigger, LOW);
17     delayMicroseconds(2);
18     digitalWrite(pino_trigger, HIGH);
19     delayMicroseconds(10);
20     digitalWrite(pino_trigger, LOW);
21     duration = pulseIn(pino_echo, HIGH);
22     // Calculating the distance

```

```
23     distance= duration*0.034/2;  
24  
25     if(distance < 400)  
26     {  
27         Serial.println(distance);  
28         delay(100);  
29     }  
30 }
```

---

Código C.3: Rotina executada na placa Arduíno

## I Especificação técnica HC-05

# HC-05

## -Bluetooth to Serial Port Module

### Overview



HC-05 module is an easy to use Bluetooth SPP (Serial Port Protocol) module, designed for transparent wireless serial connection setup.

Serial port Bluetooth module is fully qualified Bluetooth V2.0+EDR (Enhanced Data Rate) 3Mbps Modulation with complete 2.4GHz radio transceiver and baseband. It uses CSR Bluecore 04-External single chip Bluetooth system with CMOS technology and with AFH(Adaptive Frequency Hopping Feature). It has the footprint as small as 12.7mmx27mm. Hope it will simplify your overall design/development cycle.

### Specifications

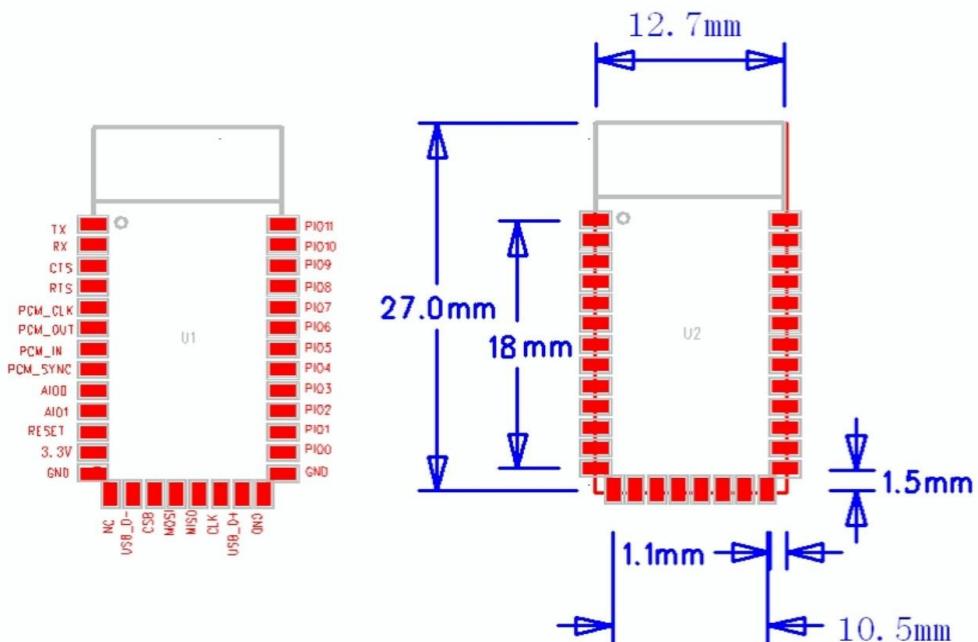
#### Hardware features

- Typical -80dBm sensitivity
- Up to +4dBm RF transmit power
- Low Power 1.8V Operation ,1.8 to 3.6V I/O
- PIO control
- UART interface with programmable baud rate
- With integrated antenna
- With edge connector

## Software features

- Default Baud rate: 38400, Data bits:8, Stop bit:1, Parity:No parity, Data control: has. Supported baud rate: 9600, 19200, 38400, 57600, 115200, 230400, 460800.
- Given a rising pulse in PIO0, device will be disconnected.
- Status instruction port PIO1: low-disconnected, high-connected;
- PIO10 and PIO11 can be connected to red and blue led separately. When master and slave are paired, red and blue led blinks 1time/2s in interval, while disconnected only blue led blinks 2times/s.
- Auto-connect to the last device on power as default.
- Permit pairing device to connect as default.
- Auto-pairing PINCODE:"0000" as default
- Auto-reconnect in 30 min when disconnected as a result of beyond the range of connection.

## Hardware





## **II Especificação técnica HC-SR04**



Tech Support: services@elecfreaks.com

## Ultrasonic Ranging Module HC - SR04

### Product features:

Ultrasonic ranging module HC - SR04 provides 2cm - 400cm non-contact measurement function, the ranging accuracy can reach to 3mm. The modules includes ultrasonic transmitters, receiver and control circuit. The basic principle of work:

- (1) Using IO trigger for at least 10us high level signal,
- (2) The Module automatically sends eight 40 kHz and detect whether there is a pulse signal back.
- (3) If the signal back, through high level , time of high output IO duration is the time from sending ultrasonic to returning.

Test distance = (high level time×velocity of sound (340M/S) / 2,

### Wire connecting direct as following:

- 5V Supply
- Trigger Pulse Input
- Echo Pulse Output
- 0V Ground

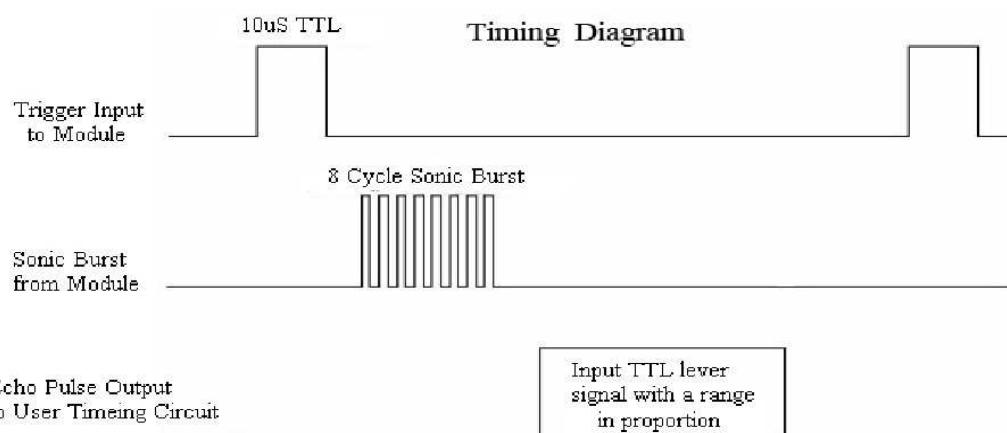
### Electric Parameter

<b>Working Voltage</b>	<b>DC 5 V</b>
<b>Working Current</b>	<b>15mA</b>
<b>Working Frequency</b>	<b>40Hz</b>
<b>Max Range</b>	<b>4m</b>
<b>Min Range</b>	<b>2cm</b>
<b>MeasuringAngle</b>	<b>15 degree</b>
<b>Trigger Input Signal</b>	<b>10uS TTL pulse</b>
<b>Echo Output Signal</b>	<b>Input TTL lever signal and the range in proportion</b>
<b>Dimension</b>	<b>45*20*15mm</b>



## Timing diagram

The Timing diagram is shown below. You only need to supply a short 10uS pulse to the trigger input to start the ranging, and then the module will send out an 8 cycle burst of ultrasound at 40 kHz and raise its echo. The Echo is a distance object that is pulse width and the range in proportion .You can calculate the range through the time interval between sending trigger signal and receiving echo signal. Formula:  $uS / 58 = \text{centimeters}$  or  $uS / 148 = \text{inch}$ ; or: the range = high level time \* velocity (340M/S) / 2; we suggest to use over 60ms measurement cycle, in order to prevent trigger signal to the echo signal.



---

## **Attention:**

- The module is not suggested to connect directly to electric, if connected electric, the GND terminal should be connected the module first, otherwise, it will affect the normal work of the module.
- When tested objects, the range of area is not less than 0.5 square meters and the plane requests as smooth as possible, otherwise ,it will affect the results of measuring.

**[www.ElecFreaks.com](http://www.ElecFreaks.com)**

