Fechadura digital para controle e monitoramento para unidades de terapia intensiva

Igor Sousa Nunes de Oliveira 15/0011971 UnB - FGA Brasília, Brasil igorsno97@gmail.com

João Vitor Rodrigues Baptista 15/0013329 UnB - FGA Brasília, Brasil jvrbaptista@live.com

I. INTRODUÇÃO

O controle de acessos ou mesmo a restrição de pessoas a algum ambiente é algo muito comum no cotidiano e que de forma mais comum são utilizadas catracas, portas giratórias entre outras maneiras para o controle do ambiente ou mesmo como permissão para entrada ou saída de pessoas em um ambiente controlado.

Partindo dessa situação foi feito uma fechadura de liberação de acessos digital para o controle do ambiente com uma aplicação em uma unidade de terapia intensiva.

Usando por meio de identificadores de rádio frequência (RFID), pode ser montado um meio de controle e monitoramento que da mesma maneira que possa se manter um ambiente seguro, possa de maneira prática manter a transição de pessoas em ambientes controlados, a fim de se manter em controle de infecções, doenças entre diversos outros além de ter um maior controle sobre diversas informações desde a entrada de um acompanhante até mesmo os remédios entregues a cada paciente por monitorização dos horários.

II. JUSTIFICATIVA

A segurança é fundamental para verificar as pessoas que adentram um recinto restrito ou de acesso controlado e pessoas desconhecidas que podem tentar entrar no lugar, por isso deve ser feito o monitoramento de horários de quem entra e sai do local, evitando possíveis invasões, o que pode ser bastante perigoso em diversos casos, onde se tem diversas doenças infectocontagiosas, pacientes com grande risco.

Portanto em um ponto de vista prático sobre o projeto se torna interessante por poder defender a integridade dos pacientes que estão normalmente sobre situações mais complicadas e dessa maneira poder ter um acréscimo na qualidade apresentada em tais unidades.

III. OBJETIVOS

Identificar as pessoas que entram e saem além de poder monitorar os tempos de acessos de cada pessoa individualmente e armazenar em um arquivo de registro. Barrar a entrada de pessoas que não possuem cadastro no recinto de maneira prática, tornando o ambiente mais seguro e propício à melhora dos pacientes e de riscos minimizados. Cadastrar de forma rápida novas pessoas e descadastrar de forma eficiente.

IV. TABELA DE MATERIAIS UTILIZADOS

Tabela 1 – Lista de Materiais utilizados

UND	MATERIAIS	FABRICANTE	Preço
1	Placa MSP430	Texas Instruments	R\$ 100,00
1	RFID MÓDULO	NXP	R\$ 15,00
	RC522		
-	JUMPERS	-	R\$ 30,00
2	Prezilhas	-	R\$ 2,00
-	Estrutura		R\$ 50,00
1	Módulo Relé 5V 1	-	R\$ 7,00
	Canal		
1	Mini Trava Elétrica	-	R\$ 35,00
	Solenóide 12V		
1	Fonte de 12V		R\$ 15,00

V. VIABILIDADE EM RALAÇÃO AO CUSTO

Com um custo de materiais em torno de R\$ 250,00 nota-se a possibilidade de real construção de um produto, observando que se todas as compras fossem realizadas em maior quantidade e com antecedência esse preço poderia ser fortemente reduzido, o que o traria certa competitividade em relação a produtos comercialmente vendidos que realizam a mesma função, ou mesmo utilizam de apenas uma codificação mais simples sem cadastro.

VI. HARDWARE E SOFTWARE

A. Descrição do Hardware

RFID costumam ser utilizados para controle de acesso e identificação de pessoas e equipamentos, seja por meio de crachás ou etiquetas aplicadas aos produtos.

Cada transponder do leitor RFID tem a sua própria identificação (ID), e essa identificação que ira será utilizada para montar um controle de acesso que irá ler o ID do cartão e

exibir as informações de acesso via serial para o computador. Com pequenas alterações no programa é possível acionar as outras portas do MSP430 e ligar o modulo rele para acionar a trava eletrônica. [1][3]

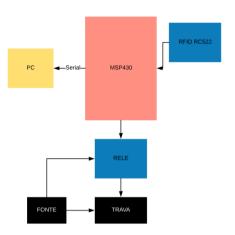


Figura 1 - Diagrama de bloco dos hardwares

Na figura 1 é mostrado como estão conectado os hardwares utilizados no projeto. Foi necessário a utilização de uma fonte externa de 12V para abrir a tranca. Para a comunicação serial a MSP430 deve estar conectada a um computador via USB.

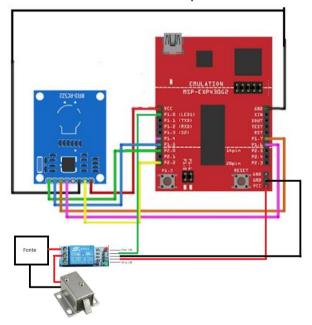


Figura 2 - Esquemático de ligação do RFID e rele.

A figura 2 mostra como estão feitas as ligações de pino entre o modulo RFID e o micro controlador, a comunicação entre os dois é via SPI como toda troca de dados acontece sempre em ambas as direções tornando a implementação do código mais simples. [13]

Trava solenoide de 12V: O principio básico da trava não esta atrelado a uma tensão de 12V, a partir de uma determinada corrente a trava já funciona de forma desejável. Portanto, a

trava funciona de modo normalmente fechado e quando excitada com uma corrente maior ela abre.

B. Descrição do Software

O projeto foi iniciado em códigos usando a plataforma "Energia". Primeiro foi usado o código livre do RFID usando comunicação SPI com as conexões ilustradas na imagem 2.[12]

Em seguida foi implementado o display usando bibliotecas do Energia e a comunicação serial para registro no computador.[2][10][11]

Então o código foi passado para CCS sendo escrito em C, onde não foi possível usar o display, pois necessitava de portas que já eram usadas para a comunicação SPI e UART. Porem foi adicionado três novos modos no projeto, Comando pelo computador via serial, Cadastro e Descadastro.

Para melhor ilustrar o funcionamento do software, foi construído alguns diagramas lógicos nas imagens 3, 4, 5 e 6. Para mostrar de maneiras simples a ideia lógica de cada modo de operação.

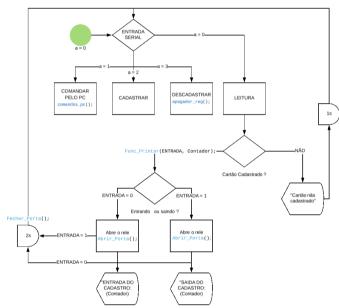


Figura 3 – Diagrama de software do modo de leitura.

O modo de leitura não precisa receber nem um comando serial, onde o modulo RFID recebe um conjunto de caracteres de um cartão e julga se a informação esta cadastrada. Quando o cartão não está cadastrado ele mostra uma mensagem serial de "Acesso negado" e volta para o modo de leitura.

Uma vez que a informação recebida esta cadastrada nos registradores, o sistema entra em um modo de diferenciação entre entrada saída através da função e Func Printar(ENTRADA, Contador) e abre a trava. De modo que, sempre que o cartão é passado pela primeira vez (ENTRADA = 0) o sistema julga como estar entrando no ambiente e escreve "Entrada do cadastro: X", por outro lado, quando o cartão é passado pela segunda vez, julga-se como saindo do ambiente (ENTRADA = "1") e escreve "Saída do cadastro: X". Os valores de ENTRADA são atribuídos uma vez que foi lido, se for "0" passa a ser "1" e se for "1" passa a ser "0".

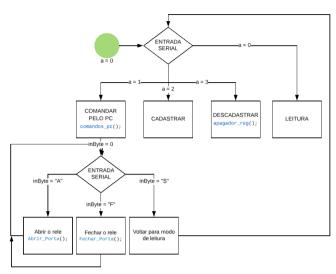


Figura 4 - Diagrama de software para o modo de comando.

O modo de comando pelo computador tem o objetivo de controlar a trava através de comandos enviados serialmente. O usuário do sistema deve pressionar "1" até o modo de comando ser acionado chamando a função "comandos_pc()". Dentro do modo de comando, existem três opções; Abrir o rele pressionado "A", Fechar o rele pressionando "F" e voltar para o modo de leitura pressionando "S".

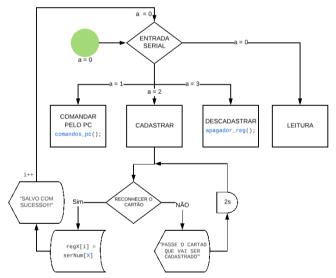


Figura 5 - Diagrama de software para o modo de cadastro.

O modo de cadastro tem como objetivo registrar novos cadastros usando a propria memoria do MSP430. Para acessar esse modo basta pressionar o botão "2" até o modo ser ativado. Quando ativo, basta aproximar o cartão do leito RFID que automaticamente as informações serão salvas em registradores e será incrementado um novo registrador para o próximo cadastro. Para sair desse modo basta pressionar "S".

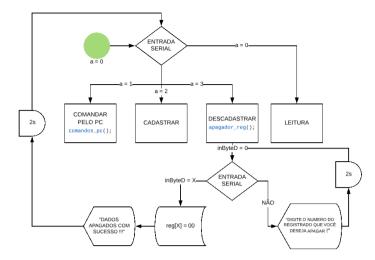


Figura 6 - Diagrama de software para o modo de descadastro.

Uma vez que o registrador esta salvo com um registro e o usuário deseja apagar esse registro, basta pressionar a entrada "3" até ativar o modo, então pressionar o numero correspondente ao cadastro que o usuário deseja apagar e o registrador será zerado e na próxima vez que for lido ele o cartão passar será exibido uma mensagem de "Acesso negado..."

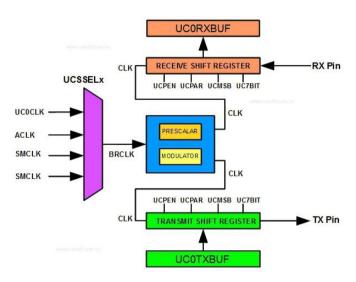


Figura 7 - Registradores usados na comunicação UART.[4]

A figura 7 mostra os registradores utilizados para fazer a manipulação do UART no MSP430. O algoritmo consiste em usar esses registradores fazendo interrupção no TX e RX, ou seja, ao receber ou enviar pelo UART, executar um ISR.

```
444
 445
 446 #pragma vector=USCIABOTX VECTOR
      _interrupt void USCIØTX_ISR(void)
 448 {
 450
         if (UC0IFG & UCA0TXIFG)
 451
 452
             //Pega os valores passados nos parâmetros da função
byte* buf = Serial UART.TxBuffer;
 454
             volatile int* i = &Serial_UART.iTx;
volatile byte* lock = &Serial_UART.lockTX;
 455
 456
 457
             (*i)++;
 458
 459
             if (*i < Serial UART.lenghtTX)</pre>
 460
i 461
                  UCA0TXBUF = buf[*i];
 462
 463
 464
                    //Coloca o valor para ser enviado no BUF do TX
 465
i 466
                  while (UCA0STAT & UCBUSY);
 467
                 UC0IE &= ~UCA0TXIE;
 468
 469
                 *lock = 0:
 470
 471
             }
        }
 473 }
474
 475 #pragma vector=USCIABORX VECTOR
      _interrupt void USCIØRX_ISR(void)
 477 {
         if (UC0IFG & UCA0RXIFG)
 479
```

Figura 8 - Parte do código de interrupção TX e RX.

A figura 8 mostra o trecho de código de interrupção para envio de dados pelo Serial UART. Ele usa parâmetros dentro da classe "Serial_UART" para fazer o envio correta das informações.

```
7 void Serial_SPIClass::init()
 8 {
 9
       UCB0CTL1 = UCSWRST | UCSSEL_2;
                                            // Put USCI in reset m
      UCBOCTLO = UCCKPH | UCMSB | UCSYNC | UCMST;
                                                     // Use SPI
10
11
       //P1DIR |= BIT5;
12
13
       P1SEL |= BIT5 + BIT6 + BIT7;
                                                             // Co
14
       P1SEL2 |= BIT5 + BIT6 + BIT7;
                                                         /* Set pi
15
16
      UCB0BR0 = 2:
17
      UCB0BR1 = 0:
18
19
      UCB0CTL1 &= ~UCSWRST:
                                           // release USCI for op
20
21 }
22
23 unsigned char Serial_SPIClass::transfer(unsigned char data)
24 {
25
       UCBOTXBUF = data; // setting TXBUF clears the TXIFG flag
26
       while (UCB0STAT & UCBUSY);
27
       return UCB0RXBUF; // reading clears RXIFG flag
29 }
30
31
32 Serial_SPIClass Serial_SPI;
33
34
```

Figura 9 - Trecho do código SPI.

A outra parte do sistema de monitoramento utiliza o RFID. Assim, considerando que o SPI tem modo de operação fullduplex, o código se torna mais eficiente escrevendo uma função para ler e escrever ao mesmo tempo em que é usada no

modo de cadastro e leitura, a figura 9 mostra o trecho de envio e recebimento do SPI.

```
### COMMINISTRY CAN STATE OF THE TAINED PRODUCT OF TAINED PRODUCT OF THE TAINED PRODUCT OF TAINED PRODUCT OF THE TAINED PRODUCT OF TAINED PRODUCT OF THE TAINED PRODUCT OF TAINED PRODUCT OF THE TAINED PRODUCT OF TAINED PRODUCT OF THE TAINED PRODUCT OF TAINED PRODUCT OF THE TAINED PRODUCT OF TAINED PRODUCT OF THE TAINED PRODUCT OF TAINED PRODUCT OF THE TAINED PRODUCT OF THE TAINED PRODUCT OF THE
```

Figura 10 - Software para captação dos dados seriais do projeto(Putty).

Para ser feito o monitoramento foi necessário a utilização de um software nomeado "Putty", onde a MSP430 manda e recebe comandos através da comunicação UART. Esse programa foi utilizado, pois por intermédio deste programa é criado um registro de data e hora de cada comando recebido e enviado serialmente.

Os códigos e as figuras estão no GitHub, através do link:

https://github.com/helpthx/Microcontroladores/tree/master/3 T rabalho

VII. REQUISITOS

- Um microcontrolador no qual a escolha de projeto foi o MPS430.
- Um identificador de radiofrequência para fazer o controle de pessoas que possuam permissão para entrar.
- Um sistema de abertura e fechamento da Fechadura.
- Uma estrutura base para fixar os sensores e identificadores.
- Um ambiente onde se possa manter registro de pessoas e de horários de entrada e saída da mesma para monitoração, além de qualquer outro dado que possa ser de interesse ser armazenado no sistema.

VIII. RESULTADOS

Foi feita a migração dos códigos da plataforma Energia para o CCS de forma que o modulo RFID e a comunicação UART

fosses totalmente funcionais, porem houve problemas na implantação do display 16x2 pelo fato de necessitar utilizar pinos que já estavam sendo utilizados para as comunicações UART e SPI. Portanto o display foi retirado do projeto. Contudo, foram adicionados novos modos de operações o que deixou o projeto mais completo e aplicável. A comunicação UART está funcionando totalmente porem deve se pressionar os comandos cerca de três vezes para que a MSP430 receba e interprete o comando. Por fim um problema foi a alimentação da fonte de 12V que foi usada para acionar a tranca solenoide, após diversos usos, o relé presente ao sistema começou a ter um pequeno mal funcionamento e dessa maneira a medida em que a fonte estava ligada e o mesmo acionava, uma corrente proveniente da fonte conseguia transpassar o sistema do relé e ao chegar na MSP, onde dependendo de sua intensidade desligava a mesma e resetava o sistema, dessa forma fazendo com que a comunicação serial fosse perdida temporariamente.

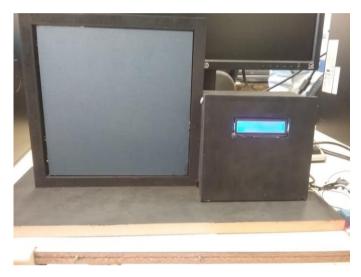


Figura 11 - Imagem do protótipo final.

IX. CONCLUSÃO

A segurança é um algo atrelado a qualidade de vida e proveito da mesma, de maneira que a possibilidade de existir sistemas que aumentam a segurança de um ambiente sempre podem ser viáveis principalmente se forem de baixo custo e com boa eficiência.

Após a conclusão desse trabalho foi notada a possibilidade de mudanças no projeto proposto e em melhorias de hardware de maneira que o mesmo pudesse se tornar um produto com grande acessibilidade entre outros. Diante do exposto o aprendizado relacionado a este desenvolvimento foi de fato uma boa visão sobre o processo de análise de um problema, solução do mesmo e a possibilidade da iniciativa empreendedora ligada a este meio.

REFERENCIAS

- (11) https://www.filipeflop.com/blog/controle-acesso-leitor-rfid-arduino/ Acesso em: 29 de março de 2018.
- (2) https://www.filipeflop.com/blog/controlando-um-lcd-16x2-com-arduino/> Acesso em: 29 de março de 2018.
- [3] <https://www.filipeflop.com/blog/acionando-trava-eletrica-com-rfid/> Acesso em: 29 de março de 2018.
- [4] Xanthium. Imagem do diagrama dos registradores para UART no MSP430. Disponível em:http://www.xanthium.in/sites/default/files/site-images/serial-commsp430-uart/uart-msp430-block-dia.jpg Acesso em 10/06/2018.
- [5] Davies, J., MSP430 Microcontroller Basics, Elsevier, 2008.
- [6] Energia. Mapeamento dos pinos. Disponível em http://energia.nu/pin-maps/>30 de março de 2018.
- [7] GLOVER, B.; BHATT, H. Fundamentos de RFID. Rio de Janeiro: Alta Books, 2007. 228 pp.
- [8] LAHIRI, Sandip. RFID Sourcebook. IBM Press, 2005.
- [9] PULHLMANN, Embarcados. Introducao a tecnologia de identificacao RFID. Disponivel em: https://www.embarcados.com. br/introducao-atecnologia-de-identificacao-rfid/. Acesso em 03/04/2018.
- [10] MSP430 Launchpad interface with 162 LCD Display; Disponivel em: http://karuppuswamy.com/wordpress/2015/03/12/ msp430-launchpad-interface-with-16x2-lcd-display/. Acesso em 01/05/2018.
- [11] 162 LCD interfacing in 4 bit mode; Disponivel em: https://learningmsp430.wordpress.com/2013/11/16/ 16x2-lcd-interfacing-in-4-bit-mode/. Acesso em 01/05/2018.
- [12] CardReaderRFIDRC522; Disponivel em: https://github.com/fmilburn3/CardReader RFID RC522. Acesso em 01/05/2018.
- Comunicação SPI Parte 1; Disponivel em: https://www.embarcados.com.br/spi-parte-1/ Acesso em 05/06/2018.