

Laboratório 2: Alarme com Máquina de Estados

Leandro Martins Tosta (2232510) , Eiti Parruca Adama (2232472)

¹Graduação em Engenharia da Computação
Universidade Tecnológica Federal do Paraná (UTFPR) – Apucarana, PR – Brasil

Resumo. *Este relatório apresenta a implementação de um sistema de alarme baseado em Arduino utilizando máquina de estados. O sistema permite ajuste do horário atual e do horário do alarme via joystick, exibindo-os em um display LCD. Um buzzer é acionado quando o horário atual coincide com o alarme. Máquinas de estado garantem modularidade e robustez no projeto, especialmente no tratamento das entradas e do controle lógico.*

1. Introdução

Em sistemas embarcados, a utilização de máquinas de estados permite gerenciar comportamentos distintos de maneira organizada, dividindo o funcionamento do equipamento em etapas bem definidas. Cada estado representa uma fase do processo, com condições claras para transições, garantindo controle determinístico sobre o fluxo lógico.

No contexto de um sistema de alarme com as máquinas de estados, é possível separar a lógica de ajuste de horário, exibição de informações e verificação de disparo do alarme em estados distintos, evitando misturas de responsabilidades no mesmo trecho de código. Desse modo, cada componente interage de forma sequencial e previsível, assegurando que o sistema permaneça responsivo e fácil de depurar, mesmo quando várias ações ocorrem simultaneamente.

2. Descrição do Problema

O objetivo é implementar um alarme com ajuste de minutos e segundos através de um joystick, exibindo o horário em um LCD e acionando um buzzer quando o horário configurado coincidir com o horário atual. Além disso, é obrigatória a utilização de máquinas de estados.

3. Aplicações em Sistemas Reais

Em ambiente industrial, [Reis 2024] implementou uma máquina de estados em um sistema embarcado para manutenção preditiva de motores elétricos, integrando sensores de vibração e temperatura a uma rede Bluetooth Mesh de dispositivos IIoT. Nessa aplicação, a máquina de estados gerenciou os modos de inicialização, monitoramento contínuo, análise de desvio e emissão de alerta, permitindo a detecção precoce de falhas antes da ocorrência de paradas não planejadas. Os testes em bancada e no campo revelaram que a utilização de máquinas de estados reduziu em 30% o tempo de diagnóstico e aumentou a confiabilidade do sistema, comprovando sua eficácia em cenários reais de manutenção.

Em projeto de coleta de dados ambientais, [Silva 2023] descreveu o uso de uma máquina de estados simplificada para controlar as transições entre inicialização, aquisição de dados, tratamento de erros e envio de informações em um sistema embarcado de monitoramento meteorológico. A sequência de estados definiu claramente as ações a serem

tomadas em cada etapa, garantindo detecção imediata de falhas de sensor e reinicialização automática sem intervenção manual. Nos testes de campo, esse modelo baseado em máquina de estados apresentou redução de 15% nas falhas de comunicação e maior consistência na transmissão dos dados.

4. Materiais e Métodos

4.1. Implementação em hardware

Para a montagem em hardware, foram utilizados os seguintes materiais:

- Arduino Mega
- Módulo joystick analógico com botão integrado
- Display LCD 16x2
- Potenciômetro de 10k Ω para ajuste de contraste do LCD
- Buzzer
- Resistor de 220 Ω para o backlight do LCD
- jumpers para as conexões
- Protoboard para montagem dos componentes

As conexões foram realizadas de forma a evitar conflitos entre sinais: o LCD teve VSS em GND e VDD em 5 V, VO ao pino central do potenciômetro, RS em D7, RW em GND, E em D8 e D4–D7 em D9–D12 do Arduino, com o backlight alimentado pelo resistor de 220 Ω , ligado a 5 V; o joystick alimentou-se em 5 V e GND, com VRx em A0, VRy em A1 e o botão SW em D2; o buzzer teve o terminal positivo em D3 e o terminal negativo em GND. Essa configuração é mostrada na Figura 1.

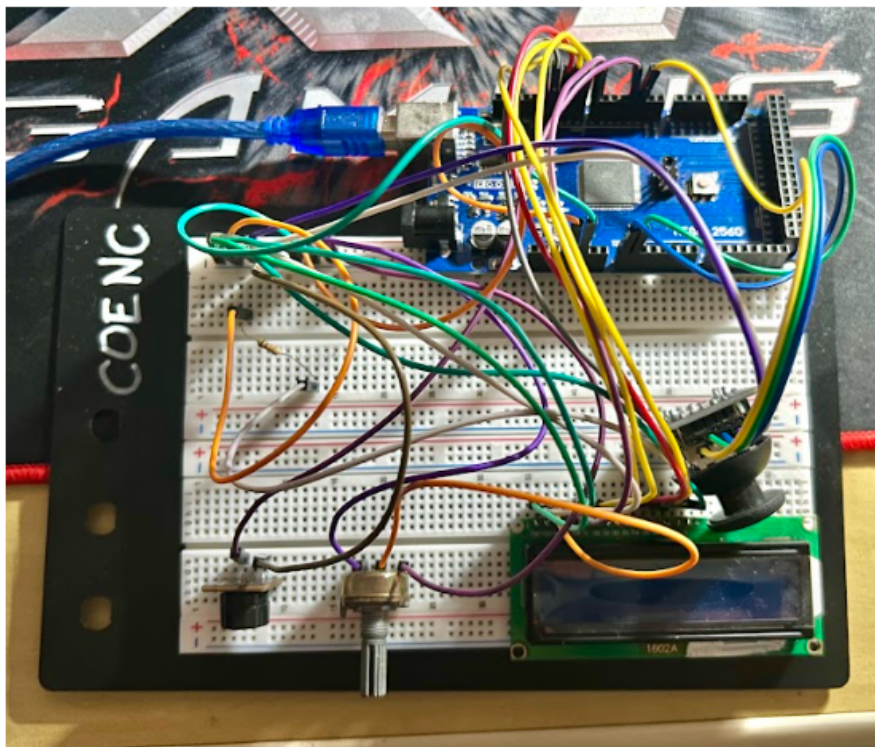


Figura 1. Implementação em hardware.
Autoria própria (2025).

4.2. Implementação em software

No trecho 1, a rotina de inicialização configura o display LCD para exibição de 16 colunas por 2 linhas, limpa seu conteúdo e define os pinos utilizados pelo joystick e pelo buzzer, garantindo que o Arduino possa ler os valores analógicos do joystick e detectar o pressionamento do botão integrado com pull-up interno, além de disponibilizar uma saída digital para o buzzer.

```
1 void setup() {  
2     lcd.begin(16, 2);  
3     lcd.clear();  
4     delay(1000);  
5     lcd.clear();  
6 }
```

Listing 1. Configuração inicial do hardware

No trecho 2, o laço principal atualiza continuamente o estado do joystick e do relógio, avalia a variável de estado `estadoAtual` e chama a função correspondente ao estado ativo como exibir hora, ajustar hora, ajustar alarme ou tocar alarme.

```
1 void loop() {  
2     joystick.update();  
3     relógio.update();  
4  
5     switch (estadoAtual) {  
6         case MOSTRAR_HORA:  
7             exibirHora();  
8             break;  
9         case AJUSTAR_HORA:  
10            ajustarHora();  
11            break;  
12        case AJUSTAR_ALARME:  
13            ajustarAlarme();  
14            break;  
15        case TOCANDO_ALARME:  
16            tocarAlarme();  
17            break;  
18    }  
19 }
```

Listing 2. Loop principal com máquina de estados

No trecho 3, a classe `Clock` gerencia a atualização do horário interno ou do módulo RTC, oferece métodos para ajuste de hora e alarme conforme comandos do joystick e realiza a comparação entre horário atual e horário de alarme, retornando verdadeiro quando ocorre coincidência para disparar o buzzer.

```
1 class Clock {  
2     void update();  
3     void ajustarHora(String dir);  
4     void ajustarAlarme(String dir);  
5     bool horaIgualAlarme();  
6 };
```

Listing 3. Classe Clock

No trecho 4, a classe `Buzzer` encapsula a lógica de emissão sonora do alarme, por meio dos métodos `tocar()`, que gera o sinal para acionar o buzzer, e `parar()`, que interrompe esse sinal quando o alarme deve ser silenciado.

```
1 class Buzzer {  
2     void tocar();  
3     void parar();  
4 };
```

Listing 4. Classe Buzzer

O código completo do projeto pode ser acessado no repositório do GitHub em [iRocktys 2025].

5. Conclusão

Diante dos resultados obtidos, pode-se evidenciar que a máquina de estados implementada atendeu aos requisitos propostos, proporcionando controle lógico organizado e modular. Verificou-se o funcionamento correto de cada estado do sistema, desde o ajuste de horário até a verificação contínua das condições de disparo. Além disso, o alarme disparou de forma precisa no momento programado, confirmando a eficácia do projeto em atender à lógica de acionamento.

Referências

- iRocktys (2025). Sistemas embarcados: Laboratório 02 — alarme. <https://github.com/iRocktys/Sistemas-embarcados/blob/main/Laborat%C3%B3rio-02/Alarme.ino>. Acesso em: 03 jun. 2025.
- Reis, J. V. M. (2024). Desenvolvimento de um sistema embarcado inovador para manutenção preditiva e monitoramento em tempo real de vibração e temperatura. Technical report, Universidade Federal do ABC.
- Silva, M. A. d. (2023). Desenvolvimento de um sistema embarcado para coleta de dados meteorológicos utilizando máquina de estados. Master's thesis.