

Babá Eletrônica

Ciro Barbosa Costa, Marcos Breno Aguiar

I. INTRODUÇÃO

O Avanço tecnológico tem trago cada vez mais segurança, principalmente com o monitoramento de segurança por vídeo. Nos últimos anos, essa tecnologia se desenvolveu rapidamente, em adição as suas funções tradicionais, adiciona-se o monitoramento dinâmico e o reconhecimento facial. Não obstante, se torna essencial para o monitoramento e cuidado de recém nascidos. [1]

Tendo em mente que muitas vezes os pais tem diversas ocupações e não podem ficar o tempo inteiro perto dos recém nascidos ou bebês mais crescidos, é importante assegurar de alguma forma que eles estejam sempre seguros, livre de acidentes ou quaisquer problemas mais graves. A tecnologia chave para tais sistemas costumam ser sensores de movimento, câmeras para realizar stream de vídeo, reconhecimento de humanos, o uso de transmissores e receptores de áudio para que se possa escutar o que ocorre no ambiente. Ainda, é importante que o sistema opere em tempo real, caso contrário, não faz sentido o monitoramento nesse caso em específico. Portanto, esses sistemas de monitoramento podem ser aplicados em residências, alas hospitalares, podendo o mesmo emitir um alerta em caso de ocorrência de uma situação indesejada.

II. OBJETIVO

Projetar um sistema capaz de detectar posições do bebê no berço e registrar a entrada de terceiros no cômodo. Também, com a câmera Pi da raspberry, verificar por stream de vídeo se o mesmo está realizando alguma movimentação fora do comum, detectar parentes perto do berço, emitir alertas, além de transmitir o áudio do ambiente. A stream de vídeo não ficará aberta o tempo inteiro, apenas quando houver detecção nos sensores, também haverá notificação por bot do telegram.

III. JUSTIFICATIVA E BENEFÍCIOS

A priori, em ordem de colocar em prática o conteúdo aprendido sobre programação em tempo real na Raspberry Pi, ajudando no monitoramento de recém nascidos, o que diminui as negligências tanto hospitalares, quanto familiares, pois haverá um sistema que emite alertas continuamente sobre o estado do bebê. Também, ajuda os próprios pais a darem continuidade aos seus afazeres sem terem que se preocupar constantemente com seus filhos. Ainda, o sistema não pode ser montado em um microcontrolador como a msp, por exemplo, devido ao fato de exigir certas especificações que a Raspberry atende de melhor forma, como stream de vídeo, capacidade de

processamento, os protocolos de comunicação entre dispositivos são mais simples de serem configurados. Também, o GPIO da Raspberry é boa o suficiente para atender características de hardware como controlar um motor servo para modificar a angulação da câmera, de forma que a mesma possa cobrir mais área. A vantagem de realizar o monitoramento por vídeo é a possibilidade de registrar quem esteve no ambiente próximo ao bebê, dessa forma, há uma certa rastreabilidade sobre os últimos acontecimentos e evita tragédias.

IV. MATERIAIS

Tabela I
MATERIAIS

Descrição	Quantidade	Valor (Reais)
Sensores Ultrassônicos	2	21,60
Sensor Flight of Time V15310x	1	31,90
Servo Motor	1	16,38
Sensor KY-038	1	15,00
RaspberryPI 3B+ e Pi Cam	1	400
Total		469,88

V. REQUISITOS

Para o levantamento dos requisitos foi aplicado uma metodologia de rastreabilidade de requisitos que se baseia na exploração do problema raiz para então elaborar as necessidades envolvidas, a partir das necessidades são definidas características que farão parte do sistema proposto. Essa metodologia de elicitação de requisitos tem como objetivo criar requisitos funcionais e não funcionais de maneira segura para que os objetivos do projeto sejam atendidos. Os requisitos funcionais constituem as funcionalidades em si do sistema proposto. Já os requisitos não funcionais abordam aspectos como: usabilidade, performance, confiabilidade e suportabilidade.

Para o sistema ser desenvolvido foi levantado o seguinte problema: **A necessidade de um sistema que permita o monitoramento de um recém nascido ou criança pequena enquanto o mesmo estiver dormindo**. A partir desse problema foram elaboradas as seguintes necessidades para o sistema proposto nesse projeto:

- [NE01] Definir uma comunicação entre o raspberry e a interface do usuário (onde o usuário é responsável pela criança).
- [NE02] Transmitir imagem em tempo real.
- [NE03] Possuir um sistema de áudio que permita ouvir o que acontece no ambiente onde a Babá Eletrônica esteja e reproduzir áudio transmitido pela interface do usuário.
- [NE04] Sistema deve detectar posições da criança e gerar alerta se alguma anormalidade for detectada.
- [NE05] Deve ser capaz de detectar a entrada de terceiros no ambiente, registrando o ocorrido por imagens de vídeo.

Com as necessidades elicítadas foram definidas três características para o sistema proposto:

- [CA01] O sistema se comunica via telegram com o usuário.
- [CA02] O sistema alerta em caso de movimentos fora do comum, caracterizando que a criança tenha acordado.
- [CA03] O sistema permite a comunicação do monitor com o monitorado por meio de áudio.

Quanto aos requisitos não funcionais, temos:

- [RNF01] O sistema sempre que ativo deve estar capturando vídeo.
- [RNF02] O sistema deverá atualizar em tempo real as medidas dos sensores.
- [RNF03] O sistema deverá ser alimentado por fonte de energia autônoma.

Quanto aos requisitos funcionais, temos:

- [RF01] O sistema inicia a stream de vídeo quando um dos sensores pega uma posição ou quando o usuário solicita.
- [RF02] O sistema deverá alertar o usuário com avisos.
- [RF03] O sistema deverá ser capaz de adquirir os dados dos sensores e imagens de vídeo.
- [RF04] O sistema deverá processar os dados obtidos dos sensores e as imagens de vídeos.
- [RF05] O sistema deverá ser capaz de controlar a direção da câmera através de um motor servo de acordo com os dados obtidos por cada sensor.

VI. DESENVOLVIMENTO

As principal funcionalidade do projeto é a necessidade de uma sincronia com o funcionamento dos sensores, dessa forma, o sistema é ativado e realiza a stream apenas nos momentos necessários ou quando solicitado. Serão utilizados dois sensores ultrassônicos HC-SR04 e um sensor Time-of-Flight (ToF), que serão detalhados mais adiante. Os sensores detectam posições. De acordo com os testes que serão realizados, será possível dizer quais as melhores posições detectadas no berço para dizer se o bebê acordou. Primeiro, abre-se a stream de vídeo. Logo em seguida, emite-se um alerta via terminal e via telegram. Para o teste de solicitação da stream por um usuário, já simulando o telegram em si, utilizou-se um botão. Ao apertar o botão, a stream abre. No protótipo final não haverá o botão, apenas o telegram.

Em relação a ativação da stream pelos sensores, um sensor, o ToF por ser mais preciso, fica no topo do berço, onde-se tem uma vista mais ampla no cenário. Um dos sensores HC-SR04, omitido mais embaixo, e um HC-SR04 na mesma altura do ToF, porém, mirando o lado exterior ao berço. A stream só é aberta uma vez, isto é, de acordo com as três análises de distância obtidas pelos sensores, que vão ficar medindo em loop infinito. Entretanto, os sensores ToF e o SR04 de dentro do berço são capazes de emitir sinais para girar o motor, e consequentemente, a câmera Pi para baixo. Enquanto que, o último sensor, SR04 gira o motor e a câmera Pi para obter a vista de cima, mostrando quem se aproxima do berço. Não obstante, o sistema captura áudio e liga a stream de acordo com um certo nível de decibéis (dB). Até o dado momento, fez-se com sucesso parte da integração sensores/câmera, já

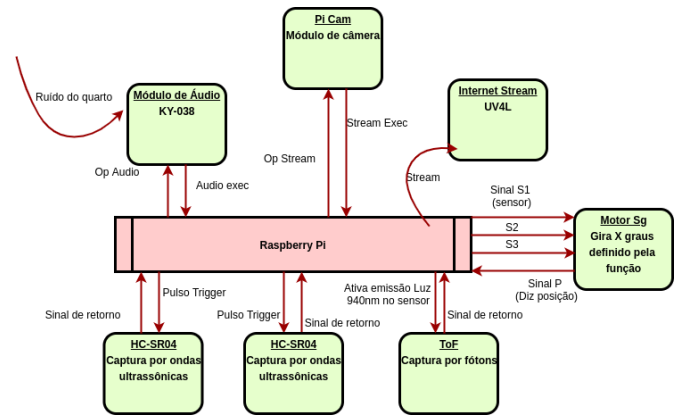


Figura 1. Fluxograma Projeto

com processos e sinais, e o motor (áudio?). Agora, resta desenvolver o restante do código para torná-lo mais eficiente, realizar algumas tarefas com threads, polling, adicionar os recursos telegram e de reconhecimento facial.

A figura que detalha o fluxograma de projeto a ser seguido pode ser vista em (Fig. 1).

A. Hardware e Software

De acordo com toda a descrição de funcionalidades e materiais, a seção detalha o funcionamento e o fluxograma mostrado, a mecânica dos sensores e conhecimentos necessários para produzir o código para cada um.

Explicando o hardware, a Raspberry precisa emitir e interpretar os sinais. O módulo de áudio recebe dados do exterior (áudio), a RPi checa os níveis de áudio e decide quando realizar a stream de acordo com o limite imposto por software. Além disso, ao obter os pulsos de retorno obtidos pelos sensores, faz-se o cálculo da distância, seguindo o limite imposto, decide-se se abrirá a stream. Caso a mesma já esteja aberta, apenas o giro da câmera será feito. A stream só pode ser fechada por um sinal de interrupção do usuário.

1) *Sensor Ultrassom:* Explicando o funcionamento dos sensores, temos que o de ultrassom é muito utilizado na robótica para encontrar obstáculos e realizar medições rápidas com uma precisão aceitável. O módulo utilizado foi o HC-SR04 mostrado na figura 5.



Figura 2. Sensor de Ultrassom

O módulo possui um grau de abertura de 30°, o que é razoável para os propósitos do projeto, já que não se deseja medir longas distâncias com ele. Sua alimentação é dada por 5V no pino Vcc e o Gnd. A alimentação com 3.3V em Vcc gera imprecisões maiores.

Primeiramente, envia-se um pulso de 10us no pino trigger, recebe-se a resposta em forma de pulso no pino echo, onde o tempo em nível lógico alto é proporcional a distância de ida e volta que o som leva para percorrer até encontrar um obstáculo. O diagrama de tempo do sensor é representado pela figura 3.

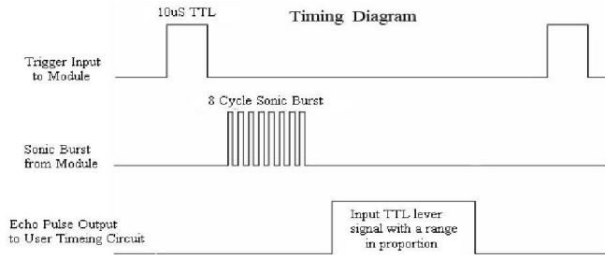


Figura 3. Diagrama Tempo

A distância é dada por:

$$d = T_r \frac{V_{som}}{2} \quad (1)$$

2) *Sensor ToF*: O sensor ToF é mais poderoso e preciso que o ultrassônico, isso devido a captura ser realizada por fótons. O sensor emite luz em um comprimento de aproximadamente 940nm (não visível), o que promove leituras mais rápidas, distâncias maiores, maior precisão, e mantendo um tamanho pequeno, baixo peso, maior consumo de potência. O ToF utilizado é o VL53L0X que funciona muito bem para distâncias de até 2m, é controlado pelo protocolo de comunicação I2C. Na maioria dos modelos da Rpi, utiliza-se o canal 1. Além disso, o sensor possui filtros físicos infravermelhos em seu interior, que contribui para maior imunidade a luz ambiente. Não obstante, o ângulo de medida é de 25 graus, e suas medidas não dependem criticamente da abertura. Apesar disso, obviamente que luzes muito intensas contra o sensor podem afetar a captura de distâncias.

3) *Sensor de Som*: No levantamento de requisitos do trabado, foi detectada a necessidade de algum meio que detectasse o momento que a criança estiver chorando. Para tal foi utilizado o sensor de som do modelo KY-038, sensor que foi desenvolvido com o objetivo de medir a intensidade sonora do ambiente ao seu redor, variando a sua saída de acordo com o ruído detectado.

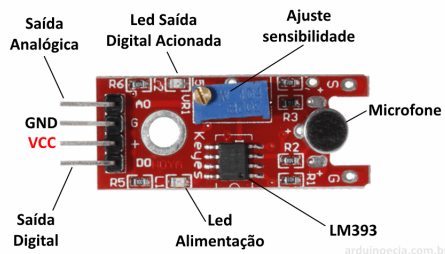


Figura 4. Sensor de Som

O KY-038 conta com duas saídas, uma delas é a saída digital que passa para o nível lógico alto quando detectado o som, a sensibilidade para a ativação da saída digital pode ser regulada através do parafuso no sensor, mas também possui uma saída analógica que varia a sua intensidade de acordo com o nível de ruído detectado. No projeto estamos utilizando a saída digital, realizamos a calibração reduzindo a sensibilidade do sensor, assim quando detectado o ruído do choro da criança ativará o sensor.

4) *Suporte para a Câmera*: A babá eletrônica contará com uma câmera que deverá monitorar a criança e também monitorar a possível entrada de alguém no quarto.



Figura 5. Sensor Pan/Tilt

Esse suporte conta com dois servos que permite o movimento nos eixos x e y, assim monitorando a criança e o ambiente. Em condições normais a câmera estará focada na criança e caso seja detectado por meio do sensor ultrassom a presença de alguém no quarto a câmera será apontada nesta direção.

VII. CONCLUSÃO

Até o momento do dado PC3, foi possível trabalhar com o motor e o KY-038 separadamente, todos os sensores de medição de distância estão funcionando em c. Já houve integração entre sensor, stream e avisos no telegram. Falta resolver problemas de integração do motor com a função principal, por algum motivo, o motor gira apenas separadamente. Ainda, deve-se mergir a stream de áudio com vídeo, que ainda gera alguns problemas, criar um servidor para o telegram aceitar comandos a fim de controlar os motores, abertura e fechamento da stream, além de confeccionar a estrutura. Caso sobre tempo, deseja-se integrar um algoritmo de reconhecimento facial por haas cascade em c++, já realizado, com o objetivo de identificar a pessoa que ativar o sensor externo ao berço.

REFERÊNCIAS

- [1] Lu, Weiping, Min Li, Wenfei Hao and Yu Lin. "A Face Expression Recognition Method for Baby Video Surveillance"; ICMT; 2003.
- [2] Nikisins, Olegs, Fuksis, Rihards, Kadikis, Arturs and Greitans, Modris; (2015); Face recognition system on Raspberry Pi.
- [3] <https://www.terabee.com/time-of-flight-principle/> acessado em 29 de outubro de 2019.