

Arror_mod.mirror_object peration == "MIRROR_X": mirror_mod.use_x = True irror_mod.use_y = False !rror_mod.use_z = False _operation == "MIRROR_Y" irror_mod.use_x = False lrror_mod.use_y = True lrror_mod.use_z = False operation == "MIRROR_Z": rror_mod.use_x = False rror_mod.use_y = False rror_mod.use_z = True election at the end -add ob.select= 1 er ob.select=1 ntext.scene.objects.action "Selected" + str(modifie irror ob.select = 0 bpy.context.selected_obj lata.objects[one.name].sel int("please select exaction -- OPERATOR CLASSES mirror to the selected nes.Operator): ect.mirror_mirror_x"

IoTracking

(2022 – 2023) Hardware & Firmware



Sistema Redundante de rastreamento, utilizando comunicação LoRawan e LoRa P2P, onde, ao perceber violação do sistema principal ou receber um comando por LoRa, inicia o posicionamento a cada 30 segundos.

Alrror_mod.mirror_object peration == "MIRROR_X": mirror_mod.use_x = True irror_mod.use_y = False irror_mod.use_z = False _operation == "MIRROR_Y" Irror_mod.use_x = False lrror_mod.use_y = True lrror_mod.use_z = False operation == "MIRROR Z" rror_mod.use_x = False rror_mod.use_y = False rror_mod.use_z = True **Sel**ection at the end -add ob.select= 1 er_ob.select=1 ntext.scene.objects.action "Selected" + str(modified rror ob.select = 0 bpy.context.selected_obj ata.objects[one.name].se int("please select exaction -- OPERATOR CLASSES pes.Operator): X mirror to the selected ject.mirror_mirror_x"

IdDriver (2022) Hardware

Identificador de Motorista por RFID 125 MHz, utilizado como acessório em sistemas de rastreamento.

Toda vez em que é ligada ou desligada a chave do veículo, é solicitado a leitura do cartão.



Mirror_mod.mirror_object peration == "MIRROR_X": mirror_mod.use_x = True lrror_mod.use_y = False !rror_mod.use_z = False _operation == "MIRROR Y" !rror_mod.use_x = False "Irror_mod.use_y = True" lrror_mod.use_z = False operation == "MIRROR Z" rror_mod.use_x = False lrror_mod.use_y = False rror_mod.use_z = True **el**ection at the end -add ob.select= 1 er ob.select=1 ntext.scene.objects.action "Selected" + str(modified rror ob.select = 0 bpy.context.selected_obj ata.objects[one.name].sel int("please select exaction -- OPERATOR CLASSES --X mirror to the selected pes.Operator): ject.mirror_mirror_x"

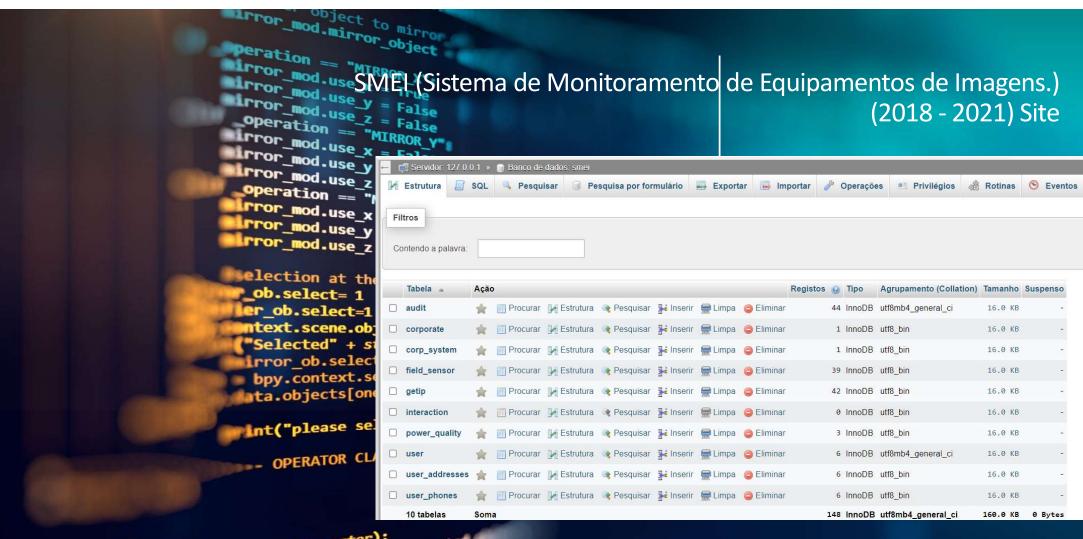
Sonda Hidrostática

(2022) Hardware & Firmware

solicitado a leitura do cartão.

Equipamento IoT, utilizando como comunicação redes GSM (modem SIM800L) e WiFi (ESP32), para medição de nível com uma sonda hidrostática com saída 4-20 mA, cujos dados são enviados para nuvem.

Arror_mod.mirror_object SMEL (Sistema de Monitoramento de Equipamentos de Imagens.) airror_mod.use_y = False lrror_mod.use_z = False (2018 - 2021) Hardware & Firmware operation == "MIRROR Y" Irror_mod.use_x = False lrror_mod.use_y = True lrror_mod.use_z = False operation == "MIRROR Z" rror_mod.use_x = False rror_mod.use_y = False rror_mod.use_z = True election at the end -add ob.select= 1 er ob.select=1 ntext.scene.objects.action "Selected" + str(modified rror ob.select = 0 bpy.context.selected_obj ata.objects[one.name].se int("please select exaction -- OPERATOR CLASSES Equipamento IoT, baseado no Raspberry Pi 3 e modem GSM para monitoramento de equipamentos de imagens mirror to the selected médicas, Tomografia e Ressonância Magnética, bem ject.mirror_mirror_x" como também a área de utilidades.



ypes.Operator):
 X mirror to the selected
ject.mirror_mirror_x"

Banco de Dados do sistema

