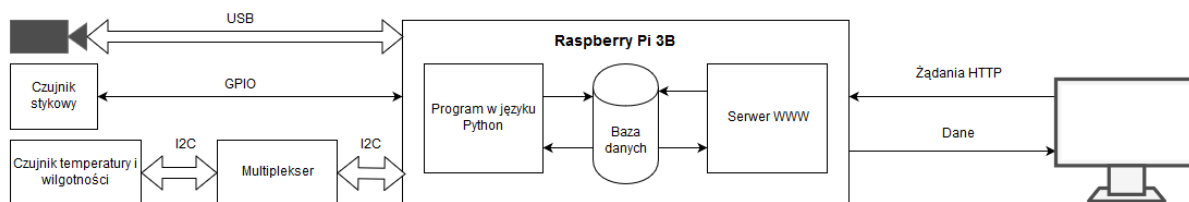


1 Architektura systemu



Rysunek 1: Schemat architektury systemu

Rysunek 1 przedstawia projekt architektury systemu. System oparty jest o komputer jednopłytkowy (ang. single-board computer) Raspberry Pi 3B. Na komputerze działa dystrybucja Raspbian systemu operacyjnego Linux. Połączenia między czujnikami stykowymi oraz czujnikami I2C są wykonane na płytce prototypowej. Wyprowadzenia GPIO Raspberry Pi są rozszerzone do płytki poprzez moduł ProtoPi Plus. Dzięki temu ułatwione było prototypowanie i testowanie systemu bez konieczności lutowania połączeń. Kamery USB są podłączone do gniazd USB komputera.

W systemie zostały zastosowane czujniki zbliżeniowe magnetyczne MC-38. Można je wykorzystać do określenia pozycji drzwi albo okien. Część z przewodami (kontaktron) należy umieścić na framudze a magnes na drzwiach lub oknach. Obwód kontaktronu jest domyślnie rozarty, a po zbliżeniu magnesu zostaje zamknięty. Czujnik powinien być podłączony do wyprowadzenia GPIO i do masy, aby wykrywać zamknięcie i przerwanie obwodu. Raspberry Pi umożliwia podłączenie każdego wyprowadzenia poprzez wbudowany rezystor podciągający do napięcia zasilania (Vcc). Dzięki temu można wykrywać otwarcie okien lub drzwi jako oddalenie czujników i przerwanie obwodu – zmianę stanu odczytywaną na wyprowadzeniu z wysokiego na niski. W wykonanym prototypie dłuższy przewód podłączono do wyprowadzenia GPIO, a krótszy do masy na płytce prototypowej.

Wymogiem systemu jest również obsługa wielu czujników i kamer. Adres czujników Si 7021 to 0x70. Nie mają one możliwości programistycznej lub sprzętowej zmiany adresu. Oznacza to, że do jednej magistrali mógłby być podłączony bezpośrednio tylko jeden czujnik. Podłączenie większej liczby czujników o tym samym adresie doprowadziłoby do sytuacji, w której nie można jednoznacznie określić, z którego czujnika została odczytany wynik pomiaru. Raspberry Pi3 B posiada możliwości obsługi dwóch magistral I2C. W założeniach projektowych jest wymaganie obsługi do 4 czujników temperatury każdego przypisanego do jednej kamery. Nie jest więc możliwe rozwiązanie polegające na podłączeniu po jednym czujnika do każdej z magistral. Innym rozwiązaniem tej sytuacji jest zastosowanie multiplexera I2C. Multiplexer zadziała jak przełącznik, który pozwoli na zapis i odczyt z jednym czujnikiem naraz. Przykładem takiego urządzenia jest TCA 9548A firmy Adafruit. Pozwala on na podłączenie do 8 urządzeń korzystających z magistrali I2C.

Do obsługi czujników i kamer wybrałem język Python, ponieważ umożliwia on dzięki wielu dostępnym modułom wysokopoziomą obsługę wyprowadzeń GPIO, magistrali I2C oraz kamer USB. Ponadto istnieje wiele pakietów pozwalających na łatwą komunikację z bazą danych, która będzie miejscem przechowywania wyników pomiaru.

W zaprojektowanym systemie bezpieczeństwa program obsługujący urządzenia działa niezależnie od programu udostępniającego dane użytkownikowi. Ponadto są one napisane w innych językach. Konieczny jest zatem sposób komunikacji i wymiany danych pomiędzy nimi. Dane są przechowywane w relacyjnej bazie danych, która poprzez umożliwia dostęp

do nich system zarządzania bazą danych (SZBD).

Wymogiem systemu jest udostępnianie wyników pomiaru systemowi użytkownikowi poprzez stronę WWW. Konieczny jest zatem serwer WWW, na którym będzie umieszczona strona. Jednym z najbardziej popularnych aplikacji do prowadzenia serwerów WWW jest Apache. System Raspbian umożliwia pobranie pakietu, który po zainstalowaniu będzie działał jako serwer WWW. Umieszczona na serwerze strona będzie komunikowała się z serwerem poprzez żądania HTTP. Szkielet strony w postaci pliku HTML będzie wypełniony danymi z czujników po zrealizowaniu żądań wysyłanych asynchronicznie (technika AJAX) do serwera. Za obsługę żądań po stronie serwerowej będą odpowiedzialne mikroserwisy w postaci skryptów w języku PHP. Język PHP jest dobrze zintegrowany z serwerem Apache i jest jednym z najbardziej popularnych na serwerach WWW. Skrypty łączą się z bazą danych, w której są przechowywane dane zebrane z kamer i czujników. Następnie zwracają dane w odpowiedzi na żądania klienta.

2 Baza danych

Relacyjna baza danych składa się z relacji (tabel), które są połączone związkami. Umożliwia ona programistyczny dostęp do danych poprzez oparty na transakcjach silnik bazy danych. Dzięki temu możliwe jest, aby jeden program zapisywał dane do bazy, a drugi niezależnie je odczytywał. W projekcie użyty został system zarządzania bazą danych MySQL. Zapewnia on dobrą integrację z użytym jako serwer WWW programem Apache.

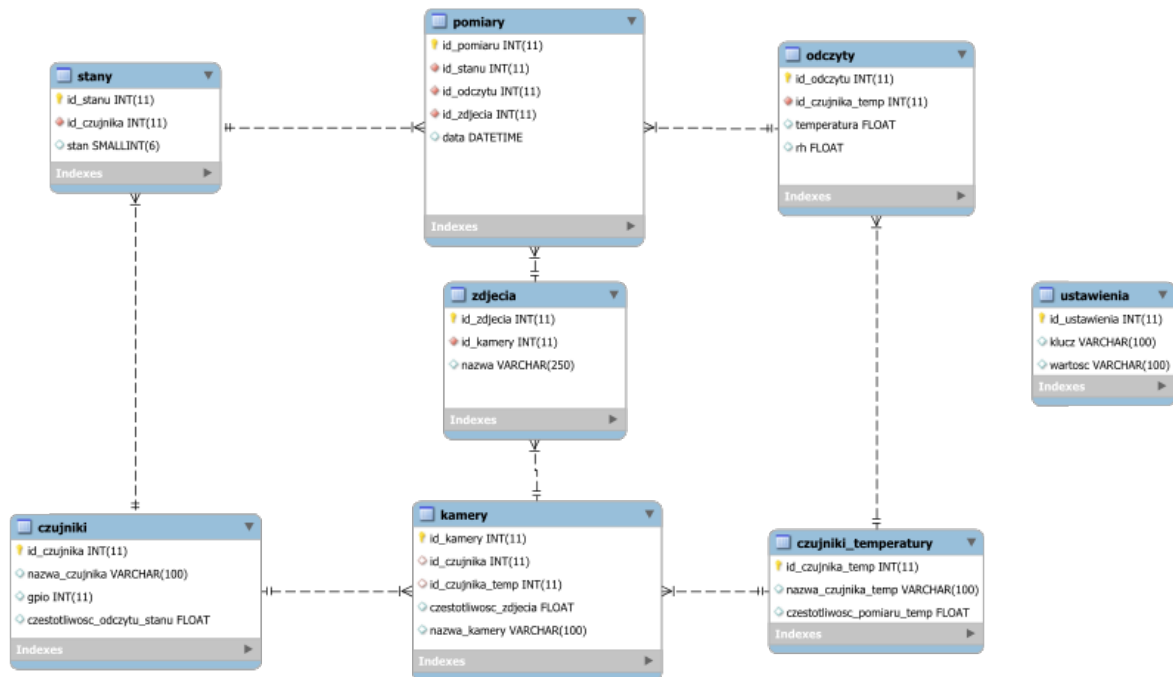
2.1 Projekt bazy danych

Projekt bazy danych należy rozpocząć od zdefiniowania, jakie obiekty mają być przechowywane w bazie. W projektowanym systemie niezbędne są informacje o czujnikach i kamerach podłączonych do Raspberry Pi oraz pomiarach wykonanych przez nie. Informacje o urządzeniach mogą zawierać nazwę identyfikującą ich położenie lub przeznaczenie np. "Kamera w kuchni" lub "Czujnik - drzwi wejściowe". Każde urządzenie będzie jednak różniło się przechowywanymi informacjami. Tabela z czujnikami temperatur przechowuje dodatkowo informacje o numerze kanału multipleksera, do którego jest podłączona, a tabela z czujnikami stykowymi o numerze wyprowadzenia GPIO, do którego jest podłączony. Z tego powodu informacje o urządzeniach będą przechowywane w różnych tabelach - osobno kamery, czujniki stykowe i czujniki temperatury.

Baza danych powinna przechowywać informację o stanie czujnika zbliżeniowego, wartości zmierzonej temperatury i wilgotności oraz wykonanym zdjęciu. W bazie danych nie muszą być przechowywane pliki ze zdjęciami, może być to jednoznaczny identyfikator zdjęcia, który pozwoli zlokalizować je w pamięci urządzenia. Tabela z pomiarami powinna również posiadać datę wpisu.

System może jednak obsługiwać wiele kamer i czujników. Oznacza to, że między urządzeniem a pomiarem zachodzi związek wiele do wielu. Polega on na tym, że jedna kamera jest przypisana do wielu pomiarów, a jednocześnie pomiar może mieć wiele kamer. Jest on niemożliwy do zrealizowania przy użyciu kluczy obcych. Konieczne jest zatem wprowadzenie pośredniej tabeli, która zrealizuje w praktyce związek wiele do wielu. Taką tabelą dla przykładu kamery i pomiaru są zdjęcia. Każda kamera może wykonać wiele zdjęć, ale każde zdjęcie ma przypisaną tylko jedną kamerę. Podobnie każdy pomiar odpowiada tylko jednemu zdjęciu, ale jedno zdjęcie może odpowiadać wielu pomiarom. Wynika to z tego,

że wpisy do tabeli pomiary są niezależne od wykonywanych zdjęć. Dla czujników temperatury taką tabelą realizującą związek wiele do wielu jest tabela pomiary, a dla czujników stykowych - stany.



Rysunek 2: Schemat bazy danych na poziomie logicznym

Rysunek 2 przedstawia schemat bazy danych na poziomie logicznym. Poziom logiczny to zbiór relacji i związków między nimi, które mogą zostać stworzone w systemie zarządzania bazą danych.

Poza wspomnianymi wyżej relacjami istnieje również relacja ustawienia, która nie jest w związku z innymi. Jest to relacja, która pozwala przechowywać różne ustawienia systemu, które nie dotyczą bezpośrednio urządzeń. Posiada ona dwie kolumny klucz i wartość. Klucz jest opisem ustawienia, a wartość przechowuje informację o nim np. adres email, na który mają być wysyłane powiadomienia.

Ponadto kamera, czujnik temperatury i czujnik stykowy, który ma wywoływać zdjęcie kamery zostały zgrupowane w ten sposób, że kamera przechowuje klucze przypisanych do niej czujników. Odpowiada to związkowi jeden do wielu między kamerą a czujnikiem (temperatury).

2.2 Fizyczna realizacja bazy danych

Baza danych została zaimplementowana przy użyciu systemu zarządzania bazą danych MySQL. Do jej stworzenia został napisany skrypt w języku Python. Wykorzystuje on moduł SQLAlchemy, który umożliwia działanie na relacjach bazy danych jak na obiektach programistycznych. Takie odwzorowanie nazywa się mapowanie obiektowo-relacyjnym (and. Object-Relational Mapping ORM). Ułatwia ono wprowadzanie kolejnych zmian do struktury bazy danych, relacji i związków między nimi.

Plik zawierający program tworzący bazę danych nosi nazwę baza.py. W pierwszej kolejności należy stworzyć klasę Base, która zapewnia mapowanie do tabel w bazie danych.

Proces tworzenia tabel w bazie polega na stworzeniu klasy odpowiadającej każdej tabeli w bazie, która dziedziczy po klasie Base.

```
class Pomiary(Base):
    __tablename__ = 'pomiary'
    id_pomiaru = Column(Integer, primary_key=True)
    id_stanu = Column(Integer, ForeignKey('stany.id_stanu', ondelete='
CASCADE'), nullable=False)
    id_odczytu = Column(Integer, ForeignKey('odczyty.id_odczytu', ondelete='
CASCADE'), nullable=False)
    id_zdjecia = Column(Integer, ForeignKey('zdjecia.id_zdjecia', ondelete='
CASCADE'), nullable=False)
    data = Column(DATETIME)
    stany = relationship(Stany)
    odczyt = relationship(Odczyty)
    zdjecia = relationship(Zdjecia)
```

Klasa Pomiary posłuży jako przykład tworzenia tabeli w bazie danych. Należy zdefiniować atrybut `__tablename__`, który jest unikalną nazwą tabeli. Następnie tworzone są kolumny poprzez wywołanie konstruktora klasy Column. Przyjmuje on argumenty dotyczące typu przechowywanego w kolumnie. Dla kolumny będącej kluczem głównym należy ustawić znacznik `primary_key` jako `True`. Do zdefiniowania związku z inną relacją należy podać jako argument obiekt klasy ForeignKey, który przechowuje informację, która kolumna w której tabeli służy jako klucz obcy. Następnie należy zdefiniować związek, wywołując funkcję `relationship()`. Przyjmuje ona jako argument nazwę klasy. Oznacza to, że klasa ta musi być stworzona wcześniej w kodzie.

3 Program obsługujący kamery i czujniki

3.1 Obsługa czujników stykowych

Korzystanie z wyprowadzeń GPIO w języku Python jest możliwe na komputerze Raspberry Pi przy użyciu pakietu `RPi.GPIO`. Umożliwia on odczyt stanu wyprowadzeń. Konfiguracja obsługi GPIO rozpoczyna się od określenia sposobu numeracji wyprowadzeń. Dostępne są dwie możliwości: `GPIO.BOARD` oraz `GPIO.BCM`. Pierwszy odnosi się do fizycznej lokalizacji wyprowadzeń na płycie drukowanej. Drugi sposób oznacza numeracją kanałów system-on-chip (SOC) firmy Broadcom, który jest użyty w komputerze Raspberry Pi 3B. Ze względu na korzystanie z płytki prototypowej oraz modułu Proto Pi Plus, który korzysta z oznaczeń odpowiadających kanałom SOC w projekcie użyto tego sposobu numeracji.

Inicjalizacja obsługi GPIO wywoływana jest w funkcji:

```
def init_gpio():
    GPIO.setmode(GPIO.BCM)
```

Wykonywana jest ona na początku działania programu `nadzor.py` w funkcji `main()`. Obsługa poszczególnych czujników odbywa się w ramach obiektów klasy Grupa. Użycie rezystora podciągającego jest wywoływane w programie `nadzor.py` w konstruktorze obiektu klasy Grupa w następujący sposób.

```
GPIO.setup(self.czujnik.gpio, GPIO.IN, pull_up_down=GPIO.PUD_UP)
```

`self.czujnik.gpio` - to atrybut przechowujący numer wyprowadzenia GPIO. `GPIO.IN` - konfiguruje wyprowadzenie jako wejście. `pull_up_down=GPIO.PUD_UP` - to flaga określająca zastosowanie rezystora podciągającego.

3.2 Obsługa czujników podłączonych do magistrali I2C

Wymogiem technicznym systemu jest również obsługa czujników przy użyciu magistrali I2C. W ramach wykonanego systemu została zapewniona obsługa czujników temperatury i wilgotności. Wybrany został czujnik Si7021 firmy Adafruit. Zapewnia on pomiar temperatury w zakresie od -10 do 85°C oraz wilgotności względnej od 0 do 80%. Są to wartości wystarczające w warunkach pracy w zamkniętym pomieszczeniu.

Konfiguracja odbywa się w następujący sposób. Do multipleksera przesyłany jest 8-bitowy kod odpowiadający numerowi kanałowi. Aktywacja kanału oznacza ustawienie bitu o pozycji równej numerowi kanałowi jako 1. Po wysłaniu komendy i znaku STOP kanał jest aktywowany. Kolejne komendy można adresować, używając adresu czujnika temperatury. Pierwszą komendą, którą należy wysłać to komenda pomiaru wilgotności względnej. Dostępne są dwa tryby pomiaru tej wielkości: Hold Master Mode oraz No Hold Master Mode. Pierwszy z nich oznacza, że urządzenie nadrzędne wysyła żądanie pomiaru wilgotności. Urządzenie podrzędne potwierdza otrzymanie żądanie i dokonuje pomiaru. Wymaga to zastosowania rozciągania zegara (clock stretching), które polega na utrzymywaniu przez urządzenie podrzędne linii zegarowej SCL w stanie niskim. Dzieje się to do momentu zakończenia pomiaru przez urządzenie i wystawieniu jego wyniku do rejestru. Drugi tryb różni się tym, że po potwierdzeniu otrzymania żądania wystawiany jest symbol zakończenia komunikacji. Znając maksymalny czas konwersji pomiaru, urządzenie nadrzędne może odczytać wynik z rejestru po jego zakończeniu.

Do obsługi żądań konieczna była odpowiedni pakiet. Pierwszym zastosowanym pakietem był pakiet `python-smbus`. Korzysta on ze sterownika wbudowanego w jądro systemu Linux. Została przeprowadzona próba komunikacji w trybie Hold Master Mode ze względu na dostępne komendy protokołu I2C. Zakończyła się ona błędem o kodzie `io errno5`. Wynikał on z tego, że pakiet `smbus` obsługuje magistralę I2C zgodnie ze standardem SMBus. Posiada on bardziej ściśle reguły dotyczące czasu trwania transakcji na magistrali. Przy użyciu pakietu nie było możliwe zastosowanie trybu No Hold Master Mode, ponieważ nie dostarczał on komendy odpowiadającej odczytowi rejestru urządzenia o wskazanym adresie. Wszystkie dostępne komendy zawierały zapis do urządzenia przed odczytem.

Innym pakietem umożliwiającym komunikację poprzez magistralę I2C jest `pigpio`. Opiera on swoje działanie na bibliotece napisanej w języku C. Przed rozpoczęciem działania z pakietu konieczne jest programu `pidpiod`. Jest to demon – program działający w tle bez interakcji z użytkownikiem. Pierwszym krokiem jest stworzenie obiektu klasy `pigpio.pi`. Obiekt ten jest przechowywany jako atrybut klasy Grupa.

Przy użyciu tego modułu możliwe jest przeprowadzenie pomiaru wilgotności względnej w trybie No Hold Master Mode. W pierwszej kolejności wysyłana jest przy pomocy funkcji `i2c_write_byte()` 8-bitowa komenda pomiaru. Następnie program jest usypiany na 0.05s przy pomocy komendy `time.sleep()`. Jest to wartość większa niż najdłuższy czas konwersji pomiaru wilgotności względnej podany w karcie katalogowej czujnika Si 7021. Następnie odczytywany jest poprzez funkcję `i2c_read_device()` wynik pomiaru składający się z dwóch bajtów. Funkcja zwraca liczbę odczytanych bajtów i bajty w formie tablicy. Bajty

te można następnie wykorzystać do obliczenia wilgotności względnej na podstawie wzoru z karty katalogowej.

Czujnik Si 7021 wykonuje również pomiar temperatury potrzebny do wyznaczenia wilgotności względnej. Wynik tego pomiaru jest przechowywany w urządzeniu. Można go odczytać, wysyłając komendę o kodzie 0xE0. Całą transakcję można zrealizować przy użyciu jednej komendy `i2c_read_i2c_block_data`, ponieważ nie ma potrzeby oczekiwania na konwersję pomiaru temperatury. Wysyła ona żądanie wystawienia wyniku pomiaru temperatury. Następnie odczytywana jest podana liczba bajtów. Bajty te są zapisane do tablicy i użyte do obliczenia wartości temperatury.

3.3 Obsługa kamer USB

Raspberry Pi 3 B posiada 4 gniazda USB, do których mogą podłączone kamery USB. Kamery USB są obsługiwane przy pomocy aplikacji `fswebcam`. Jest to samodzielny program pozwalający na wywoływanie zdjęć z kamer USB podłączonych do komputerem z systemem typu Unix. Wywołanie tego programu z poziomu skryptu w języku Python wymaga użycia modułu `subprocessing`. Daje on możliwość otwierania programów w osobnych procesach. Do otwarcia `fswebcam` użyta została klasa `Popen`, ponieważ daje możliwość wywołania metody `wait()`, pozwalającej poczekać na zakończenie wykonywania się procesu.