

Spis treści

1. Wstęp teoretyczny	2
2. Architektura systemu	2
2.1. Wymagania techniczne i funkcjonalne	2
2.2. Przegląd dostępnych platform	2
2.3. Projekt systemu	2
3. Baza danych	3
3.1. Projekt bazy danych	4
3.2. Fizyczna realizacja bazy danych	5
4. Program obsługujący kamery i czujniki	6
4.1. Obsługa kamer USB	7
4.2. Obsługa czujników podłączonych do magistrali I2C	8
4.3. Obsługa czujników stykowych	9
4.4. Powiadomienia mailowe	10
5. Strona i serwer WWW	11
5.1. Serwer WWW	11
5.2. Żądania HTTP i ich obsługa – technika AJAX	11
5.2.1. Strona główna i archiwum	11
5.2.2. Eksport zdarzeń	11
5.2.3. Ustawienia	11
5.3. Interfejs	11
6. Testy systemu	11
7. Wnioski i podsumowanie	11
8. Bibliografia	11
9. Spis załączników	11
10. Załączniki	11

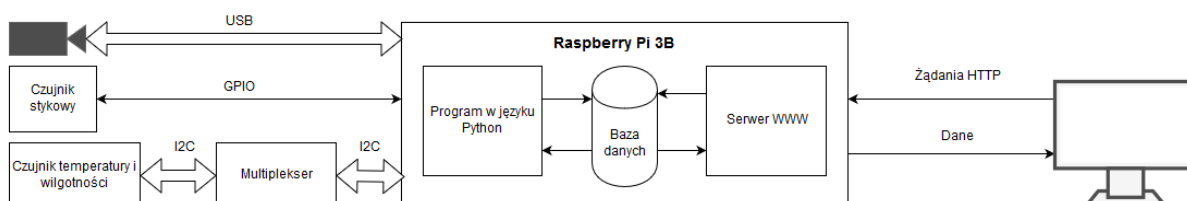
1. Wstęp teoretyczny

2. Architektura systemu

2.1. Wymagania techniczne i funkcjonalne

2.2. Przegląd dostępnych platform

2.3. Projekt 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 został podłączony do napięcia 3,3V oraz wyprowadzenia GPIO, aby wykrywać zamknięcie i przerwanie obwodu. Wówczas zbliżone czujniki oznaczają zamknięty obwód i wysoki stan na wyprowadzeniu. W przypadku oddalenia czujników i otwarcia obwodu oczekiwany jest stan niski na wyprowadzeniu. W tym celu konieczny jest rezystor ściągający napięcie odczytywane na wyprowadzeniu do masy. Raspberry Pi umożliwia programistyczną aktywacją wbudowanego rezystora ściągającego. Dzięki temu można wykrywać otwarcie okien lub drzwi jako oddalenie czujników i przerwanie obwodu – zmianę stanu z wysokiego na niski.

Wymogiem systemu jest również obsługa wielu kamer i czujników, w tym czujników temperatury i wilgotności poprzez magistralę I2C. Adres I2C wybranych do projektu 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 został 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 czujniku do każdej z magistral. Innym roz-

wiązaniem tego problemu jest zastosowanie multipleksera I2C. Multiplekser zadziała jak przełącznik, który pozwoli na komunikację z jednym czujnikiem naraz. Przykładem takiego urządzenia jest TCA 9548A firmy Adafruit. Pozwala on na podłączenie do 8 urządzeń korzystających z magistrali I2C.

Do napisania programu obsługującego czujniki i kamery 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. Program w języku Python jest też odpowiedzialny za wysyłanie powiadomień email poprzez serwer SMTP Google. Na potrzeby projektu zostało stworzone konto w usłudze Gmail, poprzez które będą wysyłane powiadomienia.

W zaprojektowanym systemie bezpieczeństwa program obsługujący urządzenia działa niezależnie od programu udostępniającego poprzez serwer WWW dane użytkownikowi. Konieczny jest zatem sposób komunikacji i wymiany danych pomiędzy nimi. Relacyjna baza danych pozwala na przechowywanie danych w tabelach, do których dostęp zagwarantowany jest poprzez odpowiedni interfejs programistyczny.

Wymogiem systemu jest umożliwienie użytkownikowi dostępu do zebranych danych poprzez stronę WWW. Konieczny jest zatem serwer HTTP, na którym będzie umieszczona strona. Jednym z najbardziej środowisk do prowadzenia serwerów WWW jest Apache. Jest on dostępny w wersji dla systemu Raspbian, który działa na Raspberry Pi. Umieszczona na serwerze strona będzie komunikowała się z serwerem poprzez żądania HTTP. Szkielet strony w postaci pliku HTML będzie wypełniony danymi zebranymi przez kamery i czujniki po zrealizowaniu żądań wysyłanych asynchronicznie (technika AJAX) do serwera. Za obsługę żądań po stronie serwerowej będą odpowiedzialne mikroserwisy w postaci skryptów w języku PHP. Skrypty łączą się z bazą danych, w której są przechowywane dane zebrane z kamer i czujników. Następnie zwracają dane w odpowiedzi na żądania klienta. Język PHP jest dobrze zintegrowany z serwerem Apache i jest jedną z najbardziej popularnych technologii na serwerach WWW.

3. Baza danych

Relacyjna baza danych składa się z relacji (tabel), które są połączone związkami. W takim modelu organizacji bazy danych łatwo przedstawić rzeczywiste obiekty, których dane ma przedstawiać. Tabela składa się z nagłówka i zawartości. Nagłówek to zbiór atrybutów opisujących zawartość składającą się ze zbioru wierszy. Każda tabela posiada klucz główny, który pozwala jednoznacznie zidentyfikować każdy wiersz. Związki między relacjami są realizowane poprzez obecność w jednej z tabel uczestniczących w związku klucza obcego, który pozwala jednoznacznie zidentyfikować wiersz z drugiej tabeli.

Programistyczny dostęp do baz danych jest możliwy poprzez interfejs do opartego na transakcjach silnika bazy danych. Transakcje to zestaw operacji, które powinny być wykonane w całości lub wcale. Dzięki nim możliwe jest zachowanie integralności danych w sytuacji, gdy kilka klientów (programów) zapisuje dane do bazy danych. W projekcie użyty został wolnodostępny system zarządzania bazą danych MySQL.

3.1. 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. Wszystkie urządzenia mają nazwę identyfikującą ich położenie lub przeznaczenie np. "Kamera w kuchni" lub "Czujnik - drzwi wejściowe". Każdy typ urządzenia różni się jednak specyficznymi dla niego informacjami. Czujnik temperatury dodatkowo potrzebuje informacji o numerze kanału multipleksera, do którego jest podłączona, a czujnik stykowy o numerze wyprowadzenia GPIO, do którego jest podłączony. Ponadto każdy typ urządzenia wykonuje inny typ pomiaru i odczytu i z tego powodu informacje o urządzeniach będą przechowywane w różnych tabelach - osobno kamery, czujniki stykowe i czujniki temperatury.

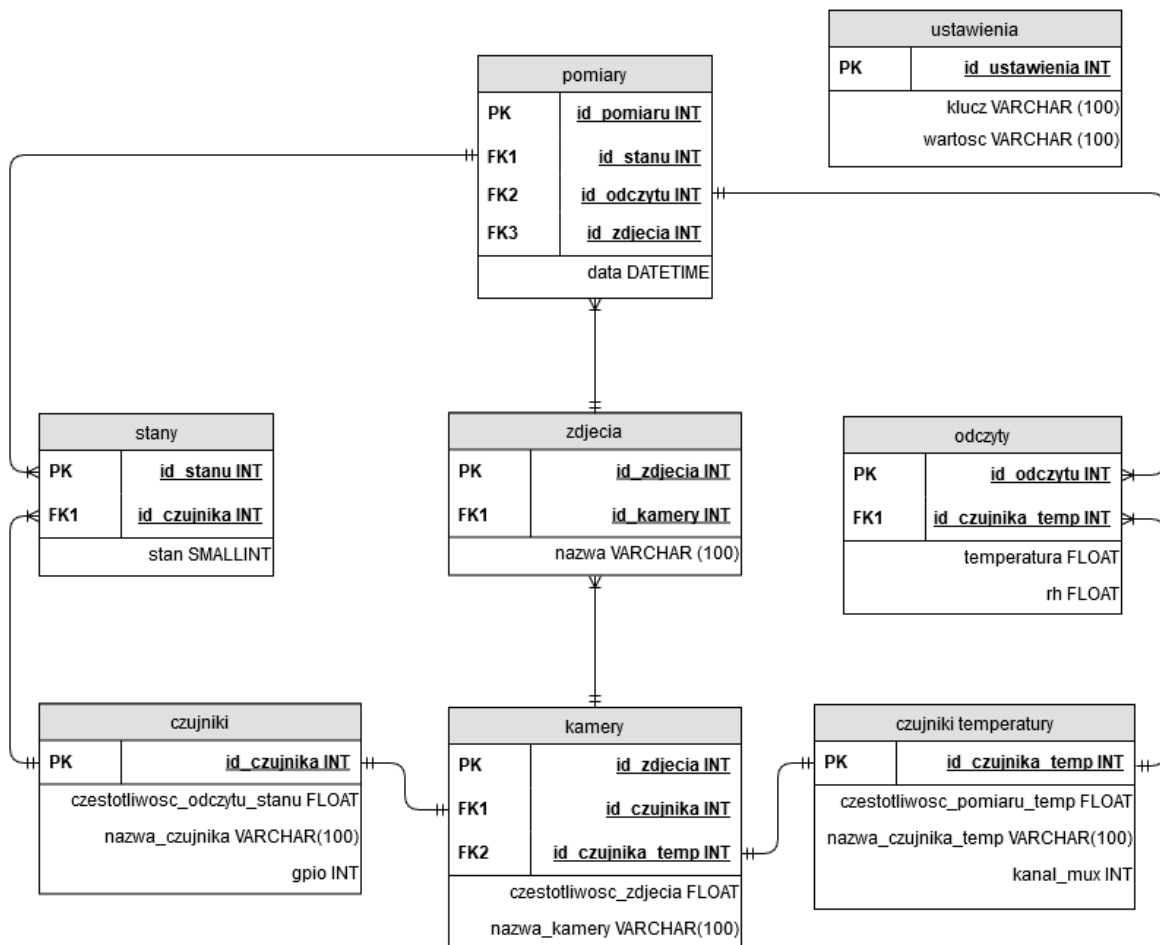
Baza danych powinna przechowywać informację o stanie czujnika zbliżeniowego, wartości zmierzonej temperatury i wilgotności oraz wykonanym zdjęciu. W bazie danych nie muszą być przechowywane pliki ze zdjęciami, może być to unikalny identyfikator zdjęcia, który pozwoli zlokalizować je w pamięci urządzenia. Zdjęcia, pomiary temperatury i odczyty czujnika stykowego będą wykonywane z różną częstotliwością. Użytkownik potrzebuje natomiast powiązania, jaki w danej chwili jest stan czujnika, odczyt temperatury i wilgotności oraz zdjęcie nadzorowanego miejsca. Konieczna jest więc tabela, która będzie zbierała dla każdej grupy składającej się z czujnika, czujnika stykowego i kamery informacje o ostatnich wykonanych pomiarach. Wpisy do tej tabeli muszą być wykonywane tak często, jak wpisy do najczęściej wykonywany pomiar. Pozostałe wielkości będą ostatnio zmierzonymi. Pozwala to na jasne dopasowanie zdjęcia oraz zmierzonej temperatury i wilgotności do odczytu stanu.

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.

Baza zawiera tabele czujniki, kamery i czujniki_temperatury z informacjami o poszczególnych typach urządzeń: nazwie, częstotliwości wywoływania pomiaru lub zdjęcia i sprzętowej lokalizacji urządzenia (numer wyprowadzenia, kanał multipleksera). Tabele stany, zdjęcia i odczyty zawierają informacje o realizacjach pomiarów wykonane przez te urządzenia. Tabela pomiary przedstawia status systemu w czasie, zawierając klucze aktualnych na ten moment zdjęć, odczytów i stanów.

Poza wspomnianymi wyżej relacjami istnieje również relacja ustawienia, która nie jest w związku z żadną inną. 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. Wartość ta może być zmieniona poprzez interfejs na stronie WWW, ale jest wykorzystywana przez program obsługujący kamery i czujniki. Przechowywanie tych danych w bazie zapewnia ich niezależność od wykonywania poszczególnego programu.

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).



Rysunek 2: Schemat bazy danych na poziomie logicznym

3.2. Fizyczna realizacja bazy danych

Baza danych została zaimplementowana przy użyciu systemu zarządzania bazą danych MySQL. Do stworzenia tabel 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 (ang. Object-Relational Mapping ORM). Ułatwia ono wprowadzanie kolejnych zmian do struktury bazy danych, relacji i związków między nimi.

Plik zawierający program tworzący table w bazie 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__ = 'pomiar'
    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.

Dla wszystkich użytych czujników i kamer należy również stworzyć rekordy w bazie danych, odpowiadające im. Odpowiada za to program `insert.py`. Proces tworzenia nowego wpisu w tabeli polega na stworzeniu słownika zawierającego nazwy kolumn i wartości, które mają być im przypisane. Następnie wywoływana jest funkcja `get_or_create`, która najpierw sprawdza, czy istnieje rekord w bazie danych o takich wartościach. Jeśli istnieje już, to zwraca go. Jeśli nie istnieje, to tworzy nowy rekord. Dzięki temu do programu można dodawać tworzenie kolejnych rekordów bez obaw o powstanie duplikatów już stworzonych.

4. Program obsługujący kamery i czujniki

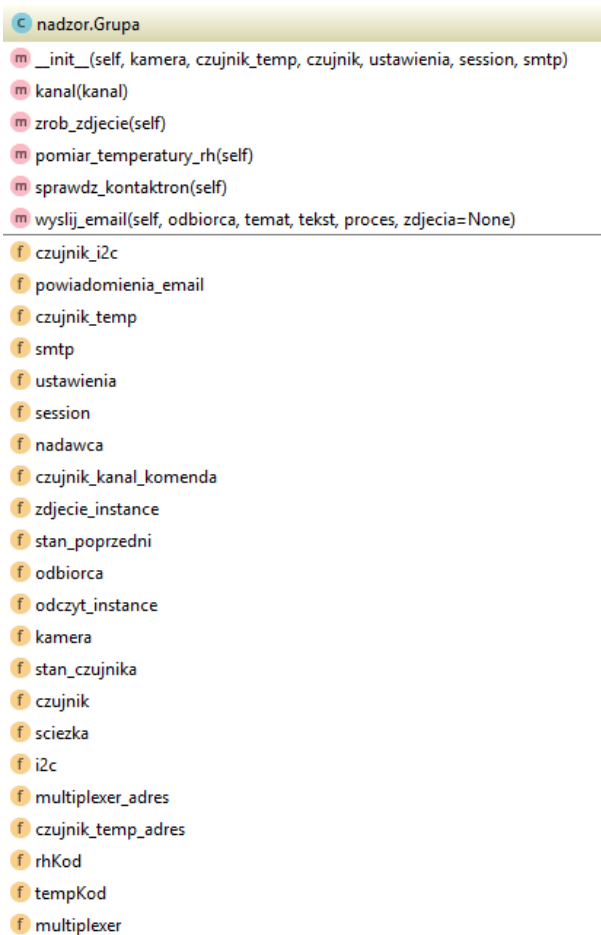
Program obsługujący czujniki i kamery musi cyklicznie wykonywać pomiary, odczyty i zdjęcia, a wyniki zapisywać do bazy danych. Potrzebne jest narzędzie, które pozwoli okresowo wykonywać funkcje w ramach jednego programu. Istnieją mechanizmy wewnętrznie języka Python(moduł `sched`), które umożliwiają wykonywanie zadań po minięciu pewnego czasu. Wykorzystanie tego modułu wymagałoby jednak cyklicznego umieszczania zadania w kolejce po jego wykonaniu. Innym modułem jest biblioteka `schedule`, który pozwala w jednej linijce zaplanować cykliczne wykonanie zadania. Poniżej przykładowe wywołanie szeregowania przy pomocy tego modułu.

```
schedule.every(kamera.czesotliwosc_zdjecia).seconds.do(grupa.zrob_zdjecie)
```

Jako argument `every()` podawana jest częstotliwość wykonywania zadania, następnie podawane są jednostki oraz nazwa funkcji jako argument `do()`.

Program obsługujący czujniki początkowo wykonuje zapytanie do bazy danych o wszystkie czujniki, czujniki temperatury i kamery. Następnie przechodzi w pętli przez wyniki, tworząc obiekty klasy `Grupa`. Klasa `Grupa` reprezentuje kamerę oraz przypisane do niej czujniki. Zawiera ona metody, które pozwalają wykonywać zdjęcie, pomiar temperatury i wilgotność oraz odczyt stanu wyprowadzenia GPIO, do którego jest podłączony czujnik stykowy. Zarządza ona również wysłaniem wiadomości email z powiadomieniem w przypadku otwarcia czujnika.

Rysunek 3 przedstawia diagram UML klasy `Grupa`. Skrótem m oznaczone są metody klasy, a f - atrybuty. Działanie poszczególnych metod jest opisane w poniższych podpunktach.



Rysunek 3: Diagram UML klasy Grupa

4.1. 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. Argumentami programu fswebcam są rozdzielczość (640x480px) oraz nazwa pliku ze zdjęciem. Zdjęcie jest zapisywane w miejscu wskazanym przez atrybut klasy Grupa o nazwie sciezka (/var/www/html/img). Dzięki temu dostęp do zdjęć ma strona internetowa umieszczona w serwerze WWW.

Po wywołaniu procesu funkcja kontynuuje działanie, zapisując nazwę zdjęcia (będącą aktualną datą) w tabeli zdjecia wraz z identyfikatorem kamery, która zostało wykonane. Rodzi to pewien problem związany z tym, że nie istnieje sprawdzenie błędów pochodzących z procesu. W bazie danych zostaje zapisana nazwa zdjęcia, które mogło zostać niewykonane. Jest to pozornie problem, natomiast brak znalezienia zdjęcia o wskazanej nazwie przez stronę WWW będzie jasną informacją dla użytkownika, że wystąpił błąd. Dzięki takiemu podejściu funkcja nie blokuje dalszego wykonywania zaszeregowanych programów oczekiwaniem na zakończenie procesu. Wykonywanie funkcji w osobnym wątku doprowadziłoby do tego, że zdjęcie byłoby przypisane do

późniejszych pomiarów w zależności od czasu zakończenia procesu a nie wywołania jego wykonania. Funkcja `zrob_zdjecie` zwraca obiekt klasy `Popen` reprezentujący proces z wykonywanym programem `fswebcam`.

4.2. 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 pomiaru odbywa się w następujący sposób. Do multipleksera (identyfikowanego poprzez *handler*) 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 żądania 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 `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 składały się z odczytu poprzedzonego zapisem..

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. Musi on działać, zanim wywołany zostanie program `nadzor.py`. Można to zapewnić, korzystając z narzędzia `cron`. Wpis do jego tabeli z wywołaniem programu `pigpiod` poprzedzony `@reboot` zapewnia, że program zostanie uruchomiony za każdym razem, gdy włączany będzie system operacyjny.

Pierwszym krokiem jest stworzenie obiektu klasy `pigpio.pi`. Obiekt ten jest przechowywany jako atrybut `i2c` klasy `Grupa`. Następnie konieczne jest otwarcie komunikacji z urządzeniem i zwrócenie identyfikatora, który będzie używany do wysyłania żądań do urządzeń. 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.

Obsługa błędów w połączeniu z multiplekserem jest przeprowadzona poprzez wypisanie do konsoli komunikatu o typie urządzenia, dla którego nastąpił błąd (multiplekser albo czujnik). W takim wypadku wartościom temperatury i wilgotności są przypisywane wartości `None`. Po zakończeniu pomiaru wynik zostaje zapisany w tabeli odczyty przy pomocy funkcji `create()` z pliku `baza.py`. Zwrócony obiekt odpowiadający nowemu rekordowi w bazie danych zostaje zapisany w polu `odczyt_instance` obiektu.

4.3. 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 ściągającego 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_DOWN)
```

`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.

Funkcja realizująca obsługę czujników stykowych zaczyna od sprawdzenia wyprowadzenia o numerze przechowywanym jako atrybut klasy. Zwrócenie stanu wysokiego (oznaczanego jako 1/GPIO.HIGH/True) oznacza przypisanie do zmiennej obiektu stan_czujnika wartości 1. Jeśli stan jest niski, zmiennej przypisywane jest 0. Następnie sprawdzany jest poprzedni stan wyprowadzenia przechowywany jako atrybut obiektu klasy Grupa. Jeśli poprzednio stan był wysoki (czujniki były zbliżone), to znaczy, że nastąpiło otwarcie czujników. Zgodnie z wymogami systemu następuje wywołanie zdjęcia - funkcji obsługującej kamery. Do zmiennej zostaje zapisana referencja obiektu klasy Popen, w którym został otworzony program wykonujący zdjęcie. Zostanie on użyty w funkcji wysyłanie powiadomień mailowych.

Wynik odczytu stanu zostaje zapisany do słownika przy kluczu "stan" odpowiadającemu kolumnie w tabeli danych. Pozostałym polem w słowniku jest identyfikator czujnika stykowego, dla którego został wykonany odczyt. Następnie wynik zostaje zapisany do bazy danych poprzez funkcję create(). Stan czujnika odczytany w tym wywołaniu funkcji zostaje zapisany w polu stan_poprzedni obiektu klasy Grupa.

Odczyt czujników stykowych jest najczęściej wykonywanym pomiarem, więc po stworzeniu nowego wpisu w tabeli stany powinien zostać stworzony wpis do tabeli pomiary. Zostaje do niej wpisany rekord zawierający identyfikator właśnie wykonanego odczytu stanu oraz odczytane z atrybutów obiektu identyfikatory ostatnich wykonanych zdjęć oraz pomiarów temperatury. Wraz z nimi zostaje zapisana data wpisu odczytana przy pomocy funkcji datetime.now() zapisana w formacie dzień-miesiąc-rok godzina-minuta-sekunda.

4.4. Powiadomienia mailowe

Funkcjonalnością systemu jest również wysyłanie powiadomienia mailowego po otwarciu czujnika. Jest ono realizowane poprzez serwer SMTP Google. Ta decyzja projektowa wynika z tego, że konfiguracja własnego serwera SMTP w ramach Raspberry Pi wymagałaby posiadania stałego adresu dostarczanego przez dostawcę usług internetowych, do którego będzie przypisana domena. Prostszy rozwiązaniem jest utworzenie konta email w zewnętrznej usłudze (np. Gmail).

Połączenie z serwerem SMTP Google jest nawiązane przy użyciu modułu smtplib na początku działania programu nadzor.py.

```
def init_smtp(sender, password):  
    smtp_server = smtplib.SMTP_SSL("smtp.gmail.com", 465)  
    smtp_server.login(sender, password)  
    return smtp_server
```

Wymogiem Gmaila jest stosowanie szyfrowanego połączenia, które jest stworzone przez funkcję SMTP_SSL poprzez standardowy port 465. Następnie następuje uwierzytelnienie w serwerze poprzez przesłanie adresu email konta, z którego mają być wysyłane wiadomości oraz hasła do niego. Następnie zostaje zwrócona referencja obiektu reprezentującego połączenie z serwerem SMTP.

Przy tworzeniu obiektu zostają zapisane do atrybutów odczytane z bazy danych ustawienia dotyczące powiadomień – znacznik włączenia powiadomień oraz adres email ich odbiorcy. Jeśli powiadomienia są włączone, czyli znacznik jest ustawiony jako "on" oraz adres email nie jest pusty, będzie wysłana wiadomość email.

Przygotowany jest tekst wiadomości informujący, że został otwarty czujnik o nazwie przypisanej do niego. W temacie czujnika zostaje wpisana informacja o otwarciu czujnika i dacie otwarcia odczytanej w momencie wywołania funkcji. Następnie zostaje otworzony nowy wątek, w którym jest wywoływana funkcja wyslij_email(). Argumentami tej funkcji są adres email odbiorcy, temat wiadomości, jej tekst oraz nazwa zdjęcia, która będzie dołączona jako załącznik. Argumentem jest też referencja obiektu Popen, który został stworzony do wywołania w podprocesie programu wykonującego zdjęcie. Jest on użyty do tego, aby wstrzymać działanie funkcji wyslij_email() do czasu zakończenia wykonywania zdjęcia. Jest to osiągnięte przy użyciu funkcji wait() tego obiektu.

Do stworzenia wiadomości email jest wykorzystany obiekt klasy MIMEMultipart. W polach Subject, To i From zostają wpisane odpowiednio temat, odbiorca i nadawca wiadomości email. Następnie funkcja otwiera wszystkie pliki ze zdjęciami, których nazwy zostały przekazane w liście jako argument. Dla każdego z nich tworzony jest obiekt MIMEImage, który reprezentuje część wiadomości będącej obrazem. Nie jest tu podawany format zdjęcia, ponieważ obiekt sam dokona sprawdzenia typu zdjęcia przy pomocy modułu imghdr. Dzięki temu zmiana formatu zdjęcia np. z JPEG na PNG nie wymaga zmiany tej części kodu. Przed dołączeniem do wiadomości pliku ze zdjęciem konieczne jest również ustawienie nagłówka Content-Disposition z informacją o tym, że jest to załącznik (attachment) oraz o jego nazwie. Dzięki temu obraz zostanie wyświetlony jako załącznik do pobrania w kliencie poczty elektronicznej.

5. Strona i serwer WWW

5.1. Serwer WWW

5.2. Żądania HTTP i ich obsługa – technika AJAX

5.2.1. Strona główna i archiwum

5.2.2. Eksport zdarzeń

5.2.3. Ustawienia

5.3. Interfejs

6. Testy systemu

7. Wnioski i podsumowanie

8. Bibliografia

9. Spis załączników

10. Załączniki