

## Balança Medição Massa

**Aluno :**  
*Sérgio Santos, N<sup>o</sup>: 1020881*

**Docente/Orientador**  
Isabel Gonçalves Vaz, *igv*  
**Unidade Curricular**  
PESTA

3 de abril de 2021

## Agradecimientos

This is the acknowledgements section. You should replace this with your own acknowledgements.

## Resumo

O projeto proposto é fazer uma balança utilizando um micro controlador, um sistema *Embedded*.

Uma célula de peso vai ser o sensor de conversão entre massa e diferença de potencial através de uma ponte *Wheatstone*, gerando um sinal proporcional.

Após obter este sinal será ligado a um amplificador **ADC** dedicado para este tipo de funcionalidade, com 24 bits de resolução, amplificação programável e taxa de transferência fisicamente programado, trata-se do integrado **HX711**, com um protocolo de comunicação que lhe é próprio. Depois esta comunicação serie vai ser entregue ao micro controlador.

A programação do **MCU**, o código as livrarias e ou drivers é para ser feito em linguagem **C**.

**Palavras Chave:** Código, Programação.

# Conteúdo

<b>1</b>	<b>Balança</b>	<b>5</b>
1	section . . . . .	6
1.1	subsection . . . . .	6
1.2	subsection . . . . .	6
2	subsection . . . . .	6
<b>2</b>	<b>chapter</b>	<b>7</b>
1	section . . . . .	7
2	Material . . . . .	7
<b>3</b>	<b>chapter</b>	<b>8</b>
1	Validação . . . . .	8
<b>4</b>	<b>Testing Code Area</b>	<b>9</b>
<b>5</b>	<b>Definições</b>	<b>13</b>
<b>6</b>	<b>Physics</b>	<b>14</b>

# Lista de Figuras

1.1	Balança medieval . . . . .	5
1.2	Public Body Scale . . . . .	6
4.1	Modelo de Multi-níveis [?] da cultura e Modelo Hofstede, Portugal . . .	9
4.2	TEE . . . . .	11
4.3	TEE Diferença . . . . .	12
4.4	NEE Diferença . . . . .	12
4.5	TEE Normal . . . . .	12
4.6	NEE Normal . . . . .	12
4.7	TEE Normal Média . . . . .	12
4.8	NEE Normal Média . . . . .	12

# Lista de Tabelas

2.1	Lista de material . . . . .	7
4.1	Caption . . . . .	9

||

## Acrónimos

API	–	Application Programming Interface
ASCII	–	American Standard Code for Information Interchange
ASN.1	–	Abstract Syntax Notation - One
ASR	–	Alcatel Service Router
ATM	–	Asynchronous Transfer Mode
CADREDE	–	Sistema de Gestão do Cadastro de Rede da PT
COTS	–	Components Of The Shelf
CPU	–	Communications Processor Unit
CRC	–	Cyclic Redundancy Check
CRM	–	Customer Relationship Management
CSMA/CD	–	Carrier Sense Multiple Access/Collision Detection
ER	–	Elemento de Rede
eTOM	–	Enhanced Telecom Operations Model
FAB	–	Fulfillment, Assurance & Billing
FCAPS	–	Fault, Configuration, Accounting, Performance, Security
FCS	–	Frame Check Sequence
FIFO	–	First In First Out
ROM	-	Read-only Memory
RAM	-	Random-access Memory
JTAG-DP	-	Joint Test Action Group
SWD-DP	-	Serial Wire Debug
IAP	-	in-application programming
ICP	-	in-circuit programming

# 1. Balança

As balanças foram criadas por necessidade, quando o desenvolvimento de comércio durante a antiguidade os produtos que não recorriam a contagem por unidades, tais como objetos irregulares por exemplo o ouro, a forma de medir suas massas tornou-se numa variável de medição para troca de bens.

A relíquia mais antiga de uma balança de medir massa foi descoberto na vila de *Indus River*, perto do conhecido por hoje de Paquistão, e estima-se ser por volta de 2000 B.C. Estas primeiras balanças eram balanças de equilíbrio, tendo um braço onde nos extremos eram colocados cestos e se colocava os pesos, este estava centrado no seu centro de massa, assim se os pesos nos dois cestos fossem iguais ficava paralelo ao solo, era um sistema de comparar com pesos fixos estabelecidos como norma (*contra-pesos*).



**Figura 1.1:** Balança medieval

Este sistema pode ter grande precisão, mas também pode facilmente ser adulterado.

Os métodos de medir a massa de objetos não conheceu nenhuma melhoria tecnológica relevantes até a era industrial. Só nos fins do século *XVIII* é que o meio de medir a massa de objetos não dependia de **contra-pesos**. As balanças por molas foi inventado por **Richard Salter**, um fabricante de balanças por volta dos anos de 1770



na Inglaterra.



**Figura 1.2:** Public Body Scale

A balança por mola, como o nome implica, mede a pressão (ou sua tensão) exercido sobre a mola para determinar a massa do objeto. Este tipo de balanças ainda são muito comum nos dias de hoje por serem bastante económicas de fabricar, mas não tem tanta precisão como as eletrónicas desenvolvidas e aperfeiçoadas durante o século XX.

The most modern body scales rely on electronics to measure the weight of their users. By sticking electrical resistances on deformable materials and running a current through them, it is possible to detect variations in the conductivity of the resistances that are correlated to the amount of pressure exerted on the material, and thus to deduce the weight of the person (or the object) standing on the scale.

## 1 section

### 1.1 subsection

### 1.2 subsection

## 2 subsection

## 2. chapter

### 1 section

### 2 Material

Lista de Material		
Peça	Quant	Preço [uni]
Fonte de alimentação 12V 1A	1	3.87 €
Conversor DC-DC com voltímetro	1	7.75 €
ET BASE AVR Atmega128 Board	1	23.92 €
Test Input Board	1	3.71 €
Test Output Board	1	3.71 €
IDC Socket 10 way	12	0.31 €
IDC Header Straight 10 way	12	0.25 €
Flatcable	?	? €
20x4 LCD Module Blue	1	12.24 €
SparkFun Load Cell Amplifier HX711	1	13.04 €
50Kg Load Cell	1	12 €
	<i>total</i>	86.96 €

**Tabela 2.1:** Lista de material

Depois também tem-se despesas no equipamento para a programação do hardware que em princípio só se gasta uma vez, isto é, se não se estragar. No caso do programador da Atmel o **ICE** pode custar até 185.55 €.

Também temos de ter em conta que os preços são **PVP**, que no caso se for preços comerciais são dez vezes inferior, e se for para produção em grande escala também tem descontos por quantidade.

## 3. chapter

### 1 Validação

# 4. Testing Code Area

Tabela 4.1: Caption

One	Two
Three	Four

AZUL

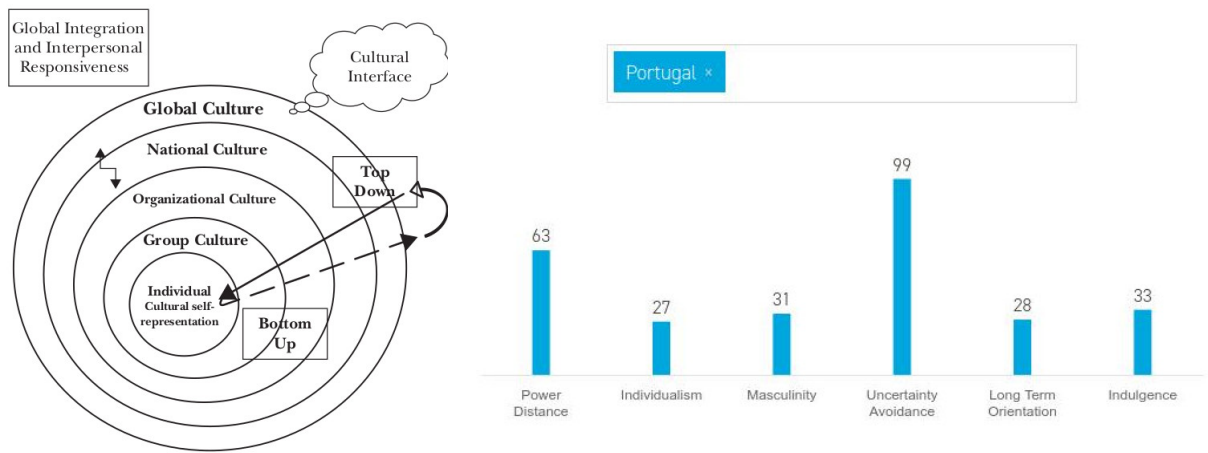


Figura 4.1: Modelo de Multi-níveis [?] da cultura e Modelo Hofstede, Portugal

- Items
  - Item 1
  - Item 2
- Items
  - Item 1
  - Item 2

### Estilos de Liderança:

- Participativo
- Orientado as pessoas (Liderança de suporte)
- Orientado as tarefas (Liderança Instrumental ou Diretiva ou Transacional)

### Tipos de Cultura:

- Inovadora
- Competitiva
- Burocrática
- Comunitária

### Medição do Sucesso:

- Satisfação dos Clientes
- Taxa crescimento vendas
- Cotação no mercado
- Vantagens Competitivas
- Volume de vendas

Nº	Inquérito	Resp 1 - 7
1.	A organização preocupa-se com o crescimento e a aquisição de novos recursos, e procura responder a novos desafios.	
2.	A organização é dinâmica e empreendedora. As pessoas estão dispostas a correr riscos.	
3.	Existe um elevado empenho na inovação e no desenvolvimento. Procuramos ser os primeiros.	
4.	Consideram-se os melhores gestores os que são empreendedores, Inovadores e tomadores de riscos.	
5.	Existe uma elevada ênfase nas tarefas e no alcance de objetivos.	
6.	Considera-se que os melhores gestores são produtores e técnicos.	
7.	A organização valoriza as ações competitivas, o sucesso e o alcance de objetivos mensuráveis.	
8.	A organização é orientada para a produção. Uma das maiores preocupações é fazer o que tem que ser feito. Os empregados não estão muito envolvidos do ponto de vista pessoal.	
9.	A organização valoriza muito as regras e as políticas formais.	
10.	A organização é muito formalizada e estruturada. Os procedimentos estabelecidos orientam o que as pessoas devem fazer.	
11.	Os melhores gestores são considerados os que são coordenadores ou organizadores.	
12.	Na organização valoriza-se a permanência, a estabilidade e a eficiência.	
13.	Valoriza-se muito a lealdade, a tradição e o empenhamento na organização.	
14.	A organização é uma espécie de grande família.	
15.	Valoriza-se muito a coesão e os recursos humanos.	
16.	Considera-se que os melhores gestores são os que atuam como mentores, sábios ou figuras paternos/maternos.	

	Média do Inquerito	Ogbonna & Harris (2000)
Cultura de inovação [1-4]	5,4	4,6
Cultura de Competição [5-8]	5,3	4,2
Cultura Burocrática [9-12]	4,7	4,3
Cultura de Comunidade [13-16]	5	4,6

- HSPACE 5cm

$h_i$	CLASSE	MARCA	$n_{iA}$	$n_{iB}$	$\frac{n_{iA}}{h_i}$	$\frac{n_{iB}}{h_i}$	$f_{iA}$	$f_{iB}$	$F_{iA}$	$F_{iB}$	
$-\infty$	$< 5$		0	0							1,
4	$[5,10[$	7,5	8	1	2	0,25	0,0667	0,0083	0,0667	0,0083	5,
4	$[10,15[$	12,5	16	18	4	4,5	0,1333	0,15	0,2	0,1583	18
4	$[15,20[$	17,5	40	28	10	7	0,3333	0,2333	0,5333	0,3917	33
4	$[20,25[$	22,5	25	41	6,25	10,25	0,2083	0,3417	0,7417	0,7333	33
4	$[25,30[$	27,5	26	22	6,5	5,5	0,2167	0,1833	0,9583	0,9167	19
4	$[30,35[$	32,5	4	8	1	2	0,0333	0,0667	0,9917	0,9833	6,
5	$[35,40]$	37,5	1	2	0,2	0,4	0,0083	0,0167	1	1	1,
$+\infty$	$> 40$		0	0							0,
			n=120	n=120							

Estatística	$X_A$	$X_B$
Mínimo	7,5	7,5
$Q_1$ : 1º Quartil	17,5	17,5
$m_d$ : mediana	17,5	22,5
$Q_3$ : 3º Quartil	27,5	27,5
Máximo	37,5	37,5
$\bar{X}$ : Média	20,0417	21,5417
$s$ : desvio-padrão	6,4494	6,0909
$m_o$ : moda	17,5	22,5
Tamanho amostral $[n]$	120	120

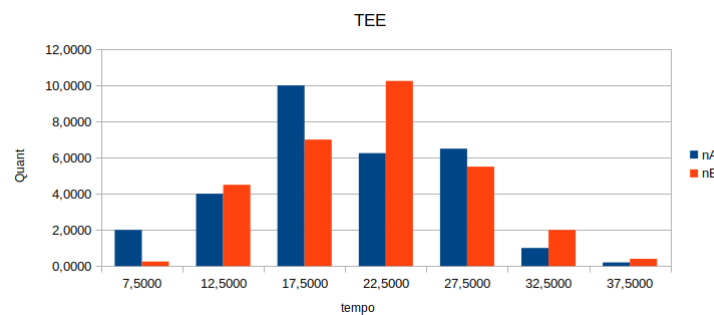
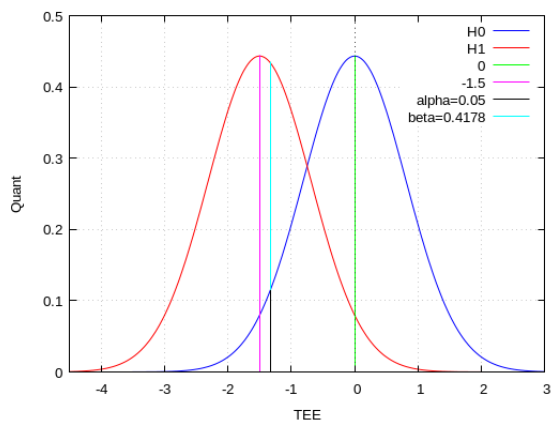
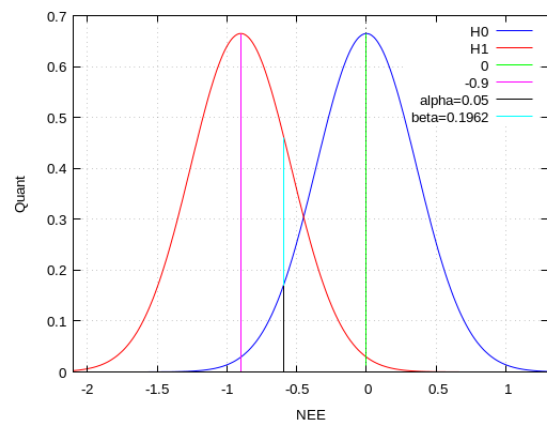


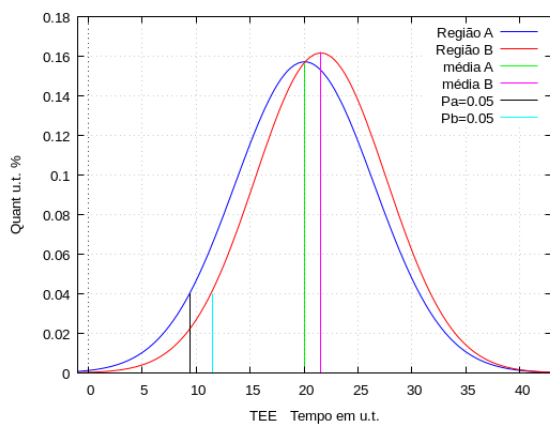
Figura 4.2: TEE



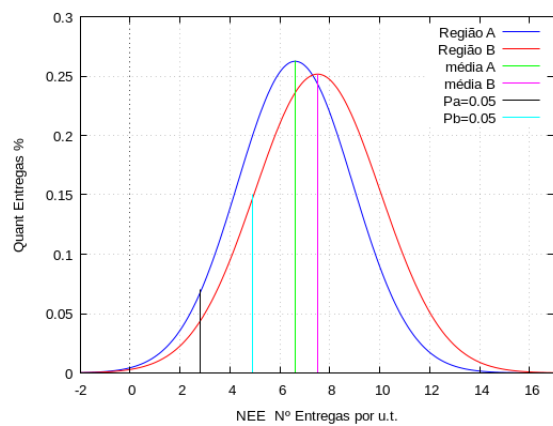
**Figura 4.3:** TEE Diferença



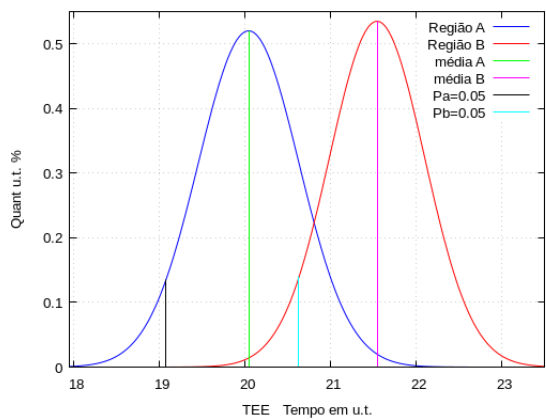
**Figura 4.4:** NEE Diferença



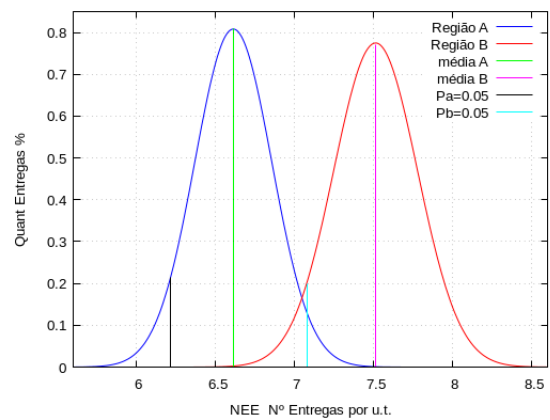
**Figura 4.5:** TEE Normal



**Figura 4.6:** NEE Normal



**Figura 4.7:** TEE Normal Média



**Figura 4.8:** NEE Normal Média

## 5. Physics

$$\frac{A \times B}{C} \times D \approx E,$$

$$\left. \begin{array}{l} \text{Média aritmetica dados classificados} \\ \bar{x} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^c x_i n_i = \sum_{i=1}^c x_i f_i \end{array} \right| \begin{array}{l} \text{Variância de uma amostra dados classificados} \\ s^2 = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^c (x_i - \bar{x})^2 n_i \end{array}$$

$$IC_{1-\alpha} = [A, B] \text{ ; para } 1 - \alpha = 0.95, \alpha = 0.05, \frac{\alpha}{2} = 0.025$$

$$\text{Zona critica } Z_c = Z_{1-\frac{\alpha}{2}} = \Phi^{-1}(0.975) \cong 1.96$$

$$P(A \leq \mu \leq B) = 1 - \alpha$$

$$\Delta = Z_c \times \frac{\delta}{\sqrt{n}}$$

$$A = \bar{x} - \Delta \quad \text{and} \quad B = \bar{x} + \Delta$$

$\therefore$

$$IC_{A_{0.95}} = [18.8877, 21.1956] \quad \text{and} \quad IC_{B_{0.95}} = [20.4519, 22.6314]$$

$$[\mu]$$

$$\begin{array}{lll} \bar{y}_{A_0} = 6,6111 & \bar{y}_{B_0} = 7,5111 & n = 90 \\ \delta_A = 2,3112 & \delta_B = 2,5140 & \end{array}$$

$$P(Y_A < 6) = P(Y_A \leq 5) = F_{i_B}(5) \cong 0,3677 \quad \text{e} \quad P(Y_B < 6) = P(Y_B \leq 5) = F_{i_B}(5) \cong 0,2444$$

$$\hat{P}_A - \hat{P}_B \sim N\left(p_A - p_B; \frac{p_A q_A}{n_A} + \frac{p_B q_B}{n_B}\right) \quad \Delta = z_{(1-\frac{\alpha}{2})} \sqrt{\frac{\hat{p}_A \hat{q}_A}{n_A} + \frac{\hat{p}_B \hat{q}_B}{n_B}} \quad q =$$



$$(1 - p)$$

$$IC_{97\%}(\hat{P}_A - \hat{P}_B) = [(\hat{p}_A - \hat{p}_B) - \Delta ; (\hat{p}_A - \hat{p}_B) + \Delta]$$

$$\hat{P}_A - \hat{P}_B \sim N(0,1233 ; 0,02788) \quad z_{(1-\frac{\alpha}{2})} = \phi^{-1}(0,985) = 2,1701$$

Recorrendo a calculadora casio  $fx - 9860GII$  :

$$\Delta = InvNorm(0.985) \sqrt{\frac{0.3677(1-0.3677)}{90} + \frac{0.2444(1-0.2444)}{90}} \cong 0.3677$$

$$\therefore IC_{97\%}(\hat{P}_A - \hat{P}_B) = [(\hat{p}_A - \hat{p}_B) - 0,3624 ; (\hat{p}_A - \hat{p}_B) + 0,3624]$$

$$\begin{cases} H_0 : & \mu_A - \mu_B = 0 \\ H_1 : & \mu_A - \mu_B < 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} \mu = 0 \\ \delta = s \end{cases} \implies \bar{X} = \bar{X}_A - \bar{X}_B \sim N\left(0, \frac{\delta_A^2}{n_A} + \frac{\delta_B^2}{n_B}\right) ; \quad \frac{\delta_A^2}{n_A} + \frac{\delta_B^2}{n_B} \cong 0.6558$$

$$P(\bar{X}_{H_0} \leq C) = 0.05 \implies RC_X ]-\infty, -1.332] \quad \bar{x}_A - \bar{x}_B = -1.5 \in RC_X$$

$$z_0 = \frac{\bar{x}_A - \bar{x}_B}{\sqrt{\frac{\delta_A^2}{n_A} + \frac{\delta_B^2}{n_B}}} \cong -1.8523 \quad RC_z = ]-\infty, -1.6448] \quad pvalue = P(Z < z_0) = 0.032$$

Condição NEE:

$$\begin{cases} \mu = 0 \\ \delta = s \end{cases} \implies \bar{Y} = \bar{Y}_A - \bar{Y}_B \sim N\left(0, \frac{\delta_A^2}{n_A} + \frac{\delta_B^2}{n_B}\right) ; \quad \frac{\delta_A^2}{n_A} + \frac{\delta_B^2}{n_B} \cong 0.1296$$

$$P(\bar{Y}_{H_0} \leq C) = 0.05 \quad \implies \quad RC_Y ]-\infty, -0.5921] \quad \bar{y}_A - \bar{y}_B = -0.9 \in RC_Y$$

$$z_0 = \frac{\bar{y}_A - \bar{y}_B}{\sqrt{\frac{\delta_A^2}{n_A} + \frac{\delta_B^2}{n_B}}} \cong -2.5 \quad RC_z = ]-\infty, -1.6448] \quad pvalue = P(Z < z_0) = 0.0062$$

$$\left\{ \begin{array}{l} H_0 : X \sim N(20.0417, 6.4494^2) \\ H_1 : X \approx N(20.0417, 6.4494^2) \end{array} \right.$$

NEE Região B:

$$\left\{ \begin{array}{l} H_0 : X \sim N(7.5111, 2.5140^2) \\ H_1 : X \approx N(7.5111, 2.5140^2) \end{array} \right.$$

$$q_0 = \sum_{i=1}^n \frac{(n_i - e_i)^2}{e_i} \sim \chi_{(k-m-1)}^2$$

$$RC_{\chi^2} = [InvChiCD(0.05, 5), +\infty] \rightarrow RC_{\chi_2} = [11.0705, +\infty]$$

$$q_0 = 8.5532 < 11.0705$$

$$[\mu]$$

$$\begin{array}{lll} \bar{y}_{A_0} = 6,6111 & \bar{y}_{B_0} = 7,5111 & n = 90 \\ \delta_A = 2,3112 & \delta_B = 2,5140 & \end{array}$$

$$P(Y_A < 6) = P(Y_A \leq 5) = F_{i_B}(5) \cong 0,3677 \quad \text{e} \quad P(Y_B < 6) = P(Y_B \leq 5) = F_{i_B}(5) \cong 0,2444$$

$$\hat{P}_A - \hat{P}_B \sim N \left( p_A - p_B; \frac{p_A q_A}{n_A} + \frac{p_B q_B}{n_B} \right) \quad \Delta = z_{(1-\frac{\alpha}{2})} \sqrt{\frac{\hat{p}_A \hat{q}_A}{n_A} + \frac{\hat{p}_B \hat{q}_B}{n_B}} \quad q = (1-p)$$

$$IC_{97\%}(\hat{P}_A - \hat{P}_B) = [(\hat{p}_A - \hat{p}_B) - \Delta; (\hat{p}_A - \hat{p}_B) + \Delta]$$

$$\hat{P}_A - \hat{P}_B \sim N(0, 1233; 0, 02788) \quad z_{(1-\frac{\alpha}{2})} = \phi^{-1}(0,985) = 2,1701$$

Recorrendo a calculadora casio  $fx - 9860GII$  :

$$\Delta = InvNorm(0.985) \sqrt{\frac{0.3677(1-0.3677)}{90} + \frac{0.2444(1-0.2444)}{90}} \cong 0.3677$$

$$\therefore IC_{97\%}(\hat{P}_A - \hat{P}_B) = [(\hat{p}_A - \hat{p}_B) - 0,3624; (\hat{p}_A - \hat{p}_B) + 0,3624]$$

$$\begin{cases} H_0 : & \mu_A - \mu_B = 0 \\ H_1 : & \mu_A - \mu_B < 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} \mu = 0 \\ \delta = s \end{cases} \implies \bar{X} = \bar{X}_A - \bar{X}_B \sim N \left( 0, \frac{\delta_A^2}{n_A} + \frac{\delta_B^2}{n_B} \right) ; \quad \frac{\delta_A^2}{n_A} + \frac{\delta_B^2}{n_B} \cong 0.6558$$

$$P(\bar{X}_{H_0} \leq C) = 0.05 \implies RC_X ]-\infty, -1.332] \quad \bar{x}_A - \bar{x}_B = -1.5 \in RC_X$$

$$z_0 = \frac{\bar{x}_A - \bar{x}_B}{\sqrt{\frac{\delta_A^2}{n_A} + \frac{\delta_B^2}{n_B}}} \cong -1.8523 \quad RC_z = ]-\infty, -1.6448] \quad pvalue = P(Z < z_0) = 0.032$$

Condição NEE:

$$\begin{cases} \mu = 0 \\ \delta = s \end{cases} \implies \bar{Y} = \bar{Y}_A - \bar{Y}_B \sim N \left( 0, \frac{\delta_A^2}{n_A} + \frac{\delta_B^2}{n_B} \right) ; \quad \frac{\delta_A^2}{n_A} + \frac{\delta_B^2}{n_B} \cong 0.1296$$

$$P(\bar{Y}_{H_0} \leq C) = 0.05 \quad \implies \quad RC_Y ]-\infty, -0.5921] \quad \bar{y}_A - \bar{y}_B = -0.9 \in RC_Y$$

$$z_0 = \frac{\bar{y}_A - \bar{y}_B}{\sqrt{\frac{\delta_A^2}{n_A} + \frac{\delta_B^2}{n_B}}} \cong -2.5 \quad RC_z = ]-\infty, -1.6448] \quad pvalue = P(Z < z_0) = 0.0062$$

$$\left\{ \begin{array}{l} H_0 : X \sim N(20.0417, 6.4494^2) \\ H_1 : X \approx N(20.0417, 6.4494^2) \end{array} \right.$$

NEE Região B:

$$\left\{ \begin{array}{l} H_0 : X \sim N(7.5111, 2.5140^2) \\ H_1 : X \approx N(7.5111, 2.5140^2) \end{array} \right.$$

$$q_0 = \sum_{i=1}^n \frac{(n_i - e_i)^2}{e_i} \sim \chi_{(k-m-1)}^2$$

$$RC_{\chi^2} = [InvChiCD(0.05, 5), +\infty] \rightarrow RC_{\chi_2} = [11.0705, +\infty]$$

$$q_0 = 8.5532 < 11.0705$$

$$\left\{ \begin{array}{l} H_0 : \bar{X}_{H_0} \sim N(0, 0.6558) \\ H_1 : \bar{X}_{H_1} \sim N(-1.5, 0.6558) \end{array} \right.$$

$$\beta = P(Aceitar H_0 | H_0 Falsa)$$

$$\beta = (\bar{X}_{H_1} > -1.332)$$

$$\beta = NormCD(-1.332, 99999999, \sqrt{0.6558}, -1.5) = 0.4178$$

Potência do teste

$$1 - \beta = P(Rejeitar H_0 | H_0 Falsa) = 0.5822$$

NEE Região B:

$$\left\{ \begin{array}{l} H_0 : \bar{Y}_{H_0} \sim N(0, 0.1296) \\ H_1 : \bar{Y}_{H_1} \sim N(-0.9, 0.1296) \end{array} \right.$$

$$\beta = P(Aceitar H_0 | H_0 Falsa)$$

$$\beta = P(\bar{Y}_{H_1} > -0.5921)$$

$$\beta = NormCD(-0.5921, 99999999, \sqrt{0.1296}, -0.9) = 0.1962$$

Potência do teste

$$1 - \beta = P(Rejeitar H_0 | H_0 Falsa) = 0.8038$$

$$\chi^2$$

# Bibliografia

- [1] Bird, John: *HIGHER ENGINEERING MATHEMATICS, Fifth Edition*. Elsevier Ltd, 2006.
- [2] Bird, John: *HIGHER ENGINEERING MATHEMATICS, Sixth Edition*. Elsevier Ltd, 2010.
- [3] Bishop, Richard C. Dorf Robert H.: *Modern Control Systems, Thirteenth Edition*. Pearson Education, Inc, 2017.
- [4] Hawking, Stephen: *AOS OMBROS de GIGANTES*. Texto Editores, Lda, 2017.
- [5] James, Glyn: *MODERN ENGINEERING MATHEMATICS, Fifth Edition*. PEARSON EDUCATION LIMITED, 2015.
- [6] Resnick, JEARL WALKER David Halliday: *FUNDAMENTALS OF PHYSICS, Halliday and Resnick 10th edition*. John Wiley and Sons, Inc, 2014.
- [7] TIPLER, PAUL A. e GENE MOSCA: *PHYSICS FOR SCIENTISTS AND ENGINEERS, Extended Version fifth edition*. W. H. Freeman and Company, 1999.

---

<sup>1</sup>Apontamento