

**Controle do Documento**

**Histórico de revisões**

| **Data** | **Autor** | **Versão** | **Resumo da atividade** |
| --- | --- | --- | --- |
| 07/06 | Giovanna Rodrigues | 1 e 2 | Preenchimentos das seções 1 e 2. |
| 11/06 | Patricia Honorato | 3 e 4 | Preenchimento de toda a seção 3 e 4. |
| 11/06 | Patricia Honorato | 1 e 2 | Edição do texto descritivo da solução, identificação das tabelas e texto de descrição dos requisitos de conectividade. |
| 20/06 | Patricia Honorato | 4 | Preenchimento das seções: 4.3 Guia de prevenção e mitigação de acidentes, 4.1 Riscos Operacionais e 4.2 Adequação do local de operação do robô. |

**Índice**

[**1. Introdução 4**](#_3p4k6d3g6219)

[1.1. Solução 4](#_rlngioqecbyk)

[1.2. Arquitetura da Solução 5](#_61uhcal2j77f)

[**2. Componentes e Recursos 7**](#_uvfjwzlomuzy)

[2.1. Componentes de hardware 7](#_jafy6yk85z5g)

[2.2. Componentes externos 8](#_dq0hfd7wcjor)

[2.3. Requisitos de conectividade 10](#_yxhdlhc9u11x)

[**3. Guia de Montagem 11**](#_v51amp5m28ia)

[3.1 Guia de montagem e inicialização do sistema 11](#_6mxuyxbh00y7)

[3.1.2 Montagem do TurtleBot3 11](#_emesxsw8odg)

[3.1.3 Inicialização do Sistema 11](#_dx8hzockc30l)

[3.1.3.1 Banco de Dados 11](#_vdkv5y8cg935)

[3.1.3.2 Backend 12](#_ooant6g1tjuk)

[3.1.3.3 Frontend 13](#_zn8fhn43ddc)

[3.1.2.3.4 Comunicação 14](#_g4zlab66lliu)

[3.2 Instruções operacionais 14](#_c3fot3p3m7gu)

[3.2.1 Operando o TurtleBot3 14](#_rciebcrczsm6)

[3.2.2 Precauções de Segurança ao Operar o TurtleBot3 15](#_ftkm3teu9tfb)

[3.3 Guia de manutenção e soluções para os problemas mais comuns 16](#_emu3c7km0fzh)

[3.3.1 Manutenção do TurtleBot3 16](#_w5ei9dl4jf0y)

[3.3.2 Soluções para Problemas Comuns 16](#_sy2ld7kp6ozu)

[**4. Considerações de segurança 18**](#_7heo4r1ses7p)

[4.1 Riscos Operacionais 18](#_z9e47p4d42ru)

[4.2 Adequação do local de operação do robô 18](#_xx31c2unpet6)

[4.3 Guia de prevenção e mitigação de acidentes 18](#_loo99w1hcveh)

[4.3.1 Proteção contra comandos indesejados 18](#_4k0lxo2udcwu)

[4.3.2 Prevenção de Acidentes com Obstáculos 19](#_rru8icuy685c)

[4.3.3 Mapeamento e Análise de Riscos 20](#_h81txpl2z8z0)

[4.3.4 Validando a Eficiência dos Sistemas de Segurança 21](#_kip3823pipm2)

[**5. Créditos 22**](#_t6okuol326z9)

# 

# 

# 

# 

# 1. Introdução

## 1.1. Solução

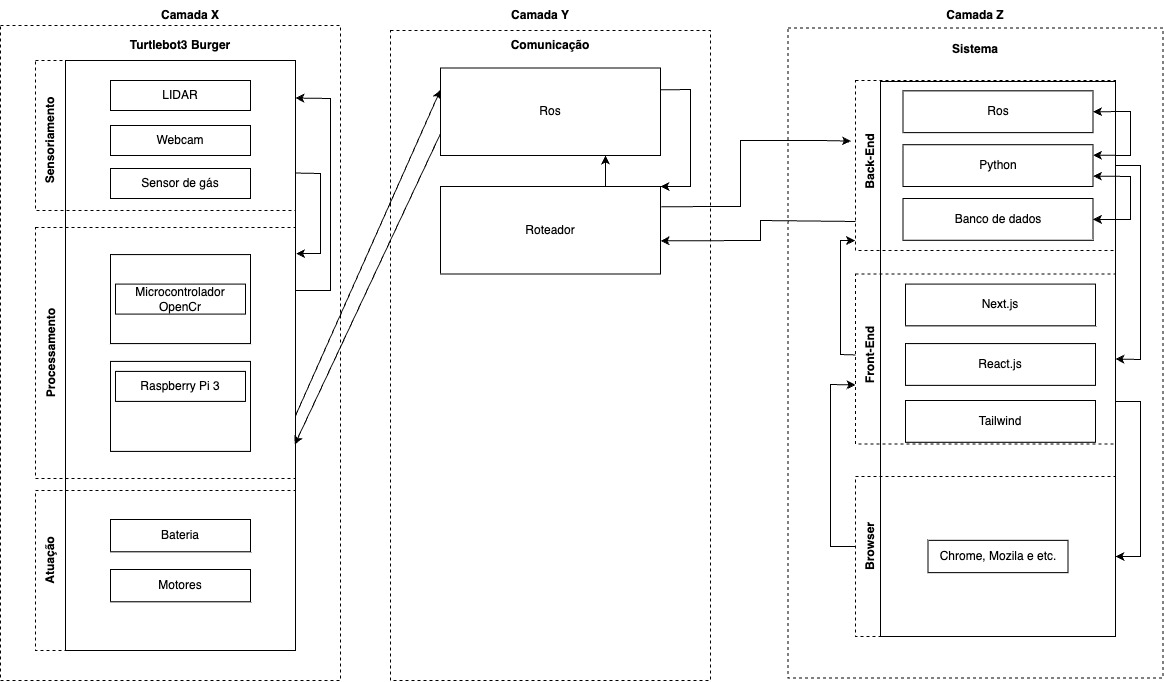
A solução proposta é um sistema integrado de monitoramento de ambientes industriais, que utiliza um robô modelo TurtleBot 3 Burger. Este robô é equipado com um sensor de gases voláteis MQ2 e uma webcam, permitindo a detecção de gases potencialmente perigosos e a visualização em tempo real do ambiente.

O TurtleBot3 é controlado remotamente através de uma interface web amigável, desenvolvida com Next.js e React.js, que permite aos usuários interagir com o robô e solicitar ações específicas. A interface web se comunica com o backend, construído com Docker e Python (Sanic), que gerencia a comunicação com o TurtleBot3 através de uma rede ROS2.

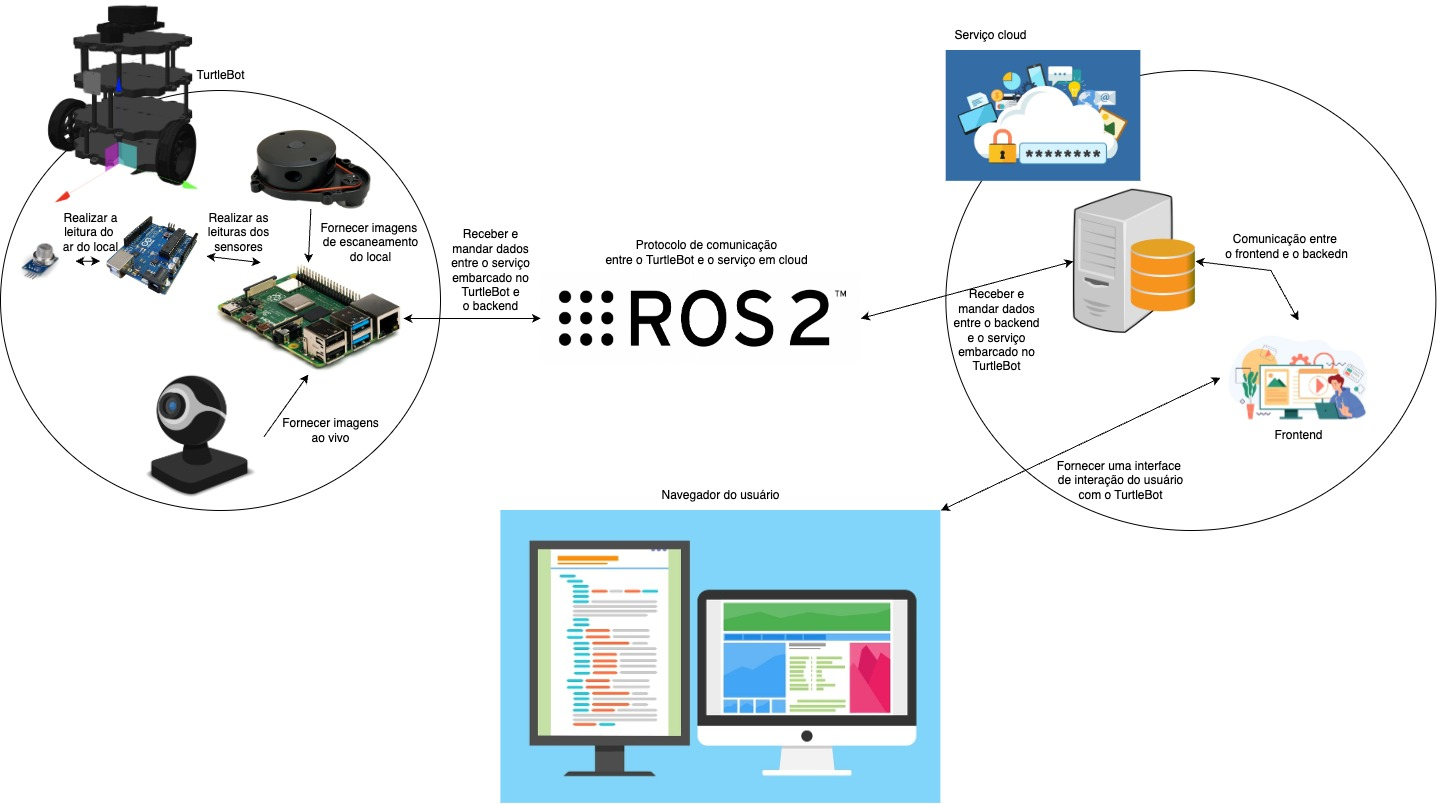
O sistema também inclui um banco de dados MySQL, construído com o ORM Prisma e hospedado na AWS, que armazena informações e dados relevantes para o projeto. Isso permite o acompanhamento e a análise das condições do ambiente industrial ao longo do tempo.

Com este sistema, é possível monitorar o ambiente industrial sem a necessidade de um operador estar fisicamente presente, aumentando a segurança e minimizando a exposição a possíveis riscos. Além disso, o sistema fornece dados acurados e uma visão detalhada da área, permitindo uma resposta rápida a qualquer mudança nas condições do ambiente.

## 1.2. Arquitetura da Solução



**Figura 1 -Diagrama de Blocos (Fonte: Autores, 2023)**



**Figura 2 - Diagrama da arquitetura da solução do projeto**

**(Fonte: Autores, 2023)**

# 2. Componentes e Recursos

## 2.1. Componentes de hardware

| **Representação** | **Categoria** | **Componente** | **Descrição de uso** |
| --- | --- | --- | --- |
|  | Movimentação | TurtleBot3 burguer | O robô é responsável pela movimentação, possuindo um conjunto de duas rodas e um motor. Além de ser equipado com os demais componentes de hardware mencionados a seguir. |
|  | Computador embarcado | Raspberry Pi 3 | Se comunica com o backend e processa informações de todos os componentes. |
|  | Entrada | Sensor Lidar 360º | Esse sensor é capaz de detectar objetos ao seu redor por meio de um feixe de luz, assim, será usado para evitar a colisão do robô com possíveis obstáculos. |
|  | Microcontrolador | Arduino UNO | Este microcontrolador é usado na leitura dos dados providos pelo sensor de gás. |
|  | Entrada | Sensor de gás MQ2 | Sensor responsável por detectar gases voláteis no ambiente isolado. |
|  | Entrada | Webcam | A webcam é usada para a captação de imagens que serão exibidas ao vivo no frontend. |

**Tabela 1 -Componentes do hardware**

**(Fonte: Autores, 2023)**

## 2.2. Componentes externos

| **Componente** | **Categoria** | **Versão/Serviço** | **Descrição de uso** |
| --- | --- | --- | --- |
| Laptop ou Desktop | Dispositivo | Windows 7+ ou posterior  MacOS 10.6 Snow leopard ou posterior  Linux OS | Utilização da plataforma Web. |
| Banco de Dados - MySQL | Serviços Cloud | Amazon RDS | Armazenamento das informações, como quais robôs e rotas foram adicionados e quais análises já foram realizadas. |
| Hospedagem Backend | Serviços Cloud | Amazon EC2 | Servidor para a executação de serviços backend requeridos pela aplicação. |
| Hospedagem Plataforma | Serviços Cloud | Amazon S3 | Interface gráfica para uma melhor comunicação com o usuário. |
| Edição de Código Arduino | Software | Arduino IDE | Edição e compilação do código pertencente ao Arduino. |
| Edição de Código Backend/Frontend | Software | Visual Studio Code v1.78 | Edição e configuração das plataformas backend e frontend da aplicação. |
| Instalação de Packages para desenvolvimento Frontend/Backend | Software | Package Installer for Python v23.1.2 | Instalação de pacotes python para o desenvolvimento das plataformas. |
| SQL Client Software Application | Software | DBeaver v23.1.0 | Manipulação e modificação do banco de dados. |
| REST Client Testing | Software | Insomnia v2023.2.2  Postman v10.14 | Simulação de requisições a rotas do backend. |
| WSL | Software | 1.2.5.0 | Permite executar um ambiente Linux em um dispositivo do sistema operacional Windows. |
| Ubuntu | Sistema operacional | 20.04 LTS | Sistema operacional de distribuição Linux. |

**Tabela 2 - componentes externos (Fonte: Autores, 2023)**

## 2.3. Requisitos de conectividade

Para garantir a operação eficiente e eficaz do TurtleBot3 e sua interface web, é necessário atender a vários requisitos de conectividade. Esses requisitos envolvem o uso de vários protocolos de rede e especificações de software, conforme detalhado na tabela abaixo:

| **Serviço** | **Categoria** | **Descrição de uso** |
| --- | --- | --- |
| TCP/IP | Protocolo de Rede | Protocolo de controle de transmissão, viabiliza a troca de informação entre dispositivo Origem e Destino. |
| Internet Protocol Versão 4 - IPv4 | Protocolo de Rede | Endereço único para identificação do dispositivo na internet ou em uma rede local. |
| Media Access Control Protocol - MAC | Protocolo de Rede | Permite a conexão de múltiplos dispositivos na internet ou em uma rede local. |
| HyperText Transfer Protocol Secure - HTTPS | Protocolo de Rede | Protocolo que estabelece uma conexão entre o cliente e o servidor remoto. |
| Sanic | Especificações | Framework para Python que permite a construção de um servidor web assíncrono. |
| Prisma Node Package | Especificações | É uma ORM open-source usada na manipulação do banco de dados. |
| ROS | Especificações | Framework de software utilizado no desenvolvimento de softwares para robôs. |

**Tabela 3 - Requisitos de conectividade (Fonte: autor, 2023)**

# 3. Guia de Montagem

## 3.1 Guia de montagem e inicialização do sistema

Neste tópico, serão apresentadas instruções detalhadas sobre como montar o TurtleBot3 e inicializar o sistema. Serão descritos os componentes do sistema do projeto e como deve ser realizada a configuração de cada parte.

### 3.1.2 Montagem do TurtleBot3

A montagem do TurtleBot3 é fornecida diretamente pelo fabricante e possui os seguintes componentes: Microcontrolador OpenCR, Sensor de gás MQ2, Raspberry Pi 3, Webcam e Sensor Lidar 360º. Para sua correta instalação, os passos a serem feitos estão presentes no manual disponibilizado pelo fabricante. Para ligar o robô é necessário empurrar o botão presente na sua parte frontal, próximo a bateria. Após a execução sonora indicando que ele está ligado, ele está pronto para se conectar à rede.

Para a configuração do software do TurtleBot3 e conexão na rede do usuário, é necessário a instalação de diferentes bibliotecas e pacotes, conforme documentado no material didático do Prof. Nicola do Inteli, disponível no seguinte link: [Guia de Configuração do TurtleBot3](https://github.com/rmnicola/m6-ec-encontro7/tree/e5e2d0577e26615c979a0f832cf1c633e65a38de). Este guia oferece uma orientação passo a passo para o processo de instalação, assegurando que o TurtleBot3 funcione corretamente em concordância com seus componentes.

### 3.1.3 Inicialização do Sistema

A inicialização do sistema envolve a configuração do banco de dados, do backend e do frontend. Nos tópicos a seguir serão descritos as ações necessárias para acesso ao sistema.

#### 3.1.3.1 Banco de Dados

O banco de dados foi construído usando o ORM Prisma e MySQL. Foi feito o deploy do banco de dados na AWS, especificamente no servidor RDS. Grupos de segurança foram criados para proteger o banco de dados, garantindo que apenas os membros da equipe tenham acesso a ele.

Para inicializar o banco de dados, você deve acessar o servidor RDS na AWS e iniciar o serviço do banco de dados. Os passos estão descritos abaixo:

1. **Acesso à AWS:**

Primeiro, você precisará acessar o console da AWS. Nessa etapa será necessário inserir as credenciais de acesso (ID de acesso e chave de acesso).

1. **Navegação até o RDS:**

No painel de serviços da AWS, procure pelo serviço RDS (Relational Database Service). Clique para acessar o console do RDS.

1. **Seleção da Instância de Banco de Dados:**

No console do RDS, você verá uma lista de instâncias de banco de dados. Localize a instância de banco de dados chamada bd-gerdau.csqbkic0w74l.us-east-1.rds.amazonaws.com e clique nela.

1. **Inicialização da Instância de Banco de Dados:**

Com a instância de banco de dados selecionada, você terá a opção de iniciar o serviço do banco de dados. Clique em 'Iniciar' para ativar o banco de dados.

**As credenciais de acesso à AWS e à instância do banco de dados são as seguintes:**

**AWS\_ACCESS\_KEY\_ID=**"ASIAZRYMG3A4O2H4IIF6"

**AWS\_SECRET\_ACCESS\_KEY\_ID=**"Oq/EXgvSl+rkSuwQ9mWzXpnVDpHfRTzGMN7SMc4Jaws\_session\_token=FwoGZXIvYXdzEP7//////////wEaDGoXeg2qyOSQiEDfayLNAYC8+wPi1eP71XlGxazfgfW84qalqUfcwj3yp4DHhUt+G9QNpjkj9qfoOtP/KLzpagvKvWy21dfO7X1Nfv1rhN+TnKaG6o/rzdJ0zpaXJlHtQU/fLTU9DYKdykx/xaQaRuYWfmcp0Nhz5oWfkpjZxPfOzf6TAAhx2BpctfrIebwJ+lGXyz6FNowXABYirQqixAx04Oheo3EfE8AWN3L1HajExN+5O58URZ1CW1cEbz/eh6FzKG8BQpz0pezerESkleMgGNoVXXhw8yj2Jvsotoj5owYyLU2ASJebJ9mlN7AygkO4mdFMgOAuatzjiJ8u47jjoeneOfwW0L7ok0WaQSvSaQ=="

**AWS\_REGION=**"us-east-1"

**DATABASE\_URL=**"mysql://admin:admin123@bd-gerdau.csqbkic0w74l.us-east-1.rds.amazonaws.com:3306/projeto\_gerdau?connection\_limit=5"

#### 3.1.3.2 Backend

O backend foi projetado e construído utilizando uma série de tecnologias poderosas e robustas:

* **Docker:** Permite a criação e gerenciamento de contêineres que encapsulam o serviço do backend, facilitando assim o deploy e a portabilidade em qualquer serviço cloud. Sua instalação é realizada seguindo os procedimentos presentes em: <https://docs.docker.com/engine/install/>

O arquivo docker está disponível na **pasta src/backend** desse projeto.

* **Python (Sanic):** Este framework web foi utilizado para a criação da API e para gerenciar a lógica do servidor. Isso estabelece a comunicação entre o usuário e as atividades do TurtleBot.A instalação é realizada seguindo os procedimentos presentes em: <https://www.python.org/downloads/>
* **Banco de Dados SQL:** Esta tecnologia é responsável por armazenar todas as informações e dados relevantes para o funcionamento e a operação do TurtleBot. A instalação é feita seguindo os procedimentos presentes em: <https://dev.mysql.com/doc/refman/8.0/en/installing.html>

O backend está hospedado em um serviço cloud da AWS e utiliza a rede ROS2 para comunicação bidirecional com o TurtleBot3.

Para inicializar o backend, você deve acessar o serviço cloud onde o backend está hospedado e iniciar o serviço. Após essa etapa, é necessário inicializar o docker e realizar testes de conectividade, conforme descrito abaixo:

1. **Acesso à Instância:**

Uma vez iniciada a instância do banco de dados da AWS, você pode se conectar a ela via SSH. No console do EC2, selecione a instância, clique em 'Conectar' e siga as instruções fornecidas.

1. **Inicialização do Docker:**

Na instância, navegue até o diretório que contém o arquivo docker-compose.yml. Inicialize o Docker usando o comando docker-compose up -d. Este comando iniciará todos os serviços listados no arquivo docker-compose.yml.

1. **Verificação de Status:**

Para verificar se o backend está funcionando corretamente, use o comando docker ps. Este comando listará todos os contêineres do Docker atualmente em execução e seu status. Certifique-se de que o contêiner do backend está listado e seu status é 'Up'.

1. **Teste da Conexão com o TurtleBot3:**

Para verificar se o backend pode se comunicar com o TurtleBot através da rede ROS2, executando um comando do ROS2. Certifique-se de que o TurtleBot3 está ligado e conectado à mesma rede que o backend.

#### 3.1.3.3 Frontend

O frontend foi desenvolvido com Next.js e React.js, e é hospedado na AWS. A interface permite que os usuários interajam com o TurtleBot e solicitem ações específicas.

Para inicializar o frontend, você deve acessar a pasta src/frontend/ do repositório do grupo 4 presente nesse link do [GitHub.](https://github.com/2023M6T2-Inteli/Grupo04/tree/main)

E após, executar o comando:

npm run dev

E acessar o link:

<http://localhost:3000/>

Assim é possível visualizar o que foi implementado no frontend desse projeto.

**O acesso da interface web pela AWS é feito pelo seguinte link:**

<https://turtlecontroller.s3.amazonaws.com/index.html>

#### 3.1.2.3.4 Comunicação

Para verificar se o sistema está funcionando corretamente, você deve verificar se todos os componentes estão funcionando e se o TurtleBot está se comunicando corretamente com o backend e o frontend. A interface interface web indica o estado atual do TurtleBot e permite que o usuário realize ações.

## 3.2 Instruções operacionais

Nesse tópico serão descritas as etapas a serem realizadas para operar o robô TurtleBot3 via interface web.

### 3.2.1 Operando o TurtleBot3

O TurtleBot3 é controlado através da interface web, que se comunica com o backend para enviar comandos ao robô. Abaixo estão detalhadas o conjunto de ações a serem realizadas:

1. **Acesso a interface web através do serviço cloud onde o frontend está hospedado.**

Na interface web, o usuário visualizar várias opções para controlar o TurtleBot3. Isso inclui mover o robô, usar a webcam e o sensor Lidar 360º, e monitorar os dados do sensor de gás MQ2.

Selecione a ação que você deseja que o TurtleBot3 execute. O comando será enviado ao backend, que por sua vez enviará o comando ao TurtleBot3.

Você pode monitorar o estado do TurtleBot3 através da interface web. Isso inclui a posição atual do robô, as imagens da webcam e do sensor Lidar 360º, e os dados do sensor de gás MQ2.

1. **Usando a Interface Web**

Abaixo estão listados as tarefas que podem ser feitas pelo usuário:

* **Emissão de relatório:** A interface permite que os usuários gerem relatórios sobre as atividades do TurtleBot3. Para emitir um relatório, vá para a seção de relatórios e siga as instruções na tela.
* **Gerenciamento de análises:** A interface permite que os usuários visualizem, editem, excluam e cadastrem análises. Para gerenciar análises, vá para a seção de análises e siga as instruções na tela.
* **Teste dos sensores:** A interface permite que os usuários solicitem um teste dos sensores do TurtleBot3. Para solicitar um teste, vá para a seção de testes de sensores e siga as instruções na tela.
* **Acompanhamento em tempo real:** A interface permite que os usuários acompanhem em tempo real as atividades do TurtleBot3. Para acompanhar em tempo real, vá para a seção de acompanhamento em tempo real e siga as instruções na tela.

1. **Interpretando os Dados dos Sensores**

Os dados dos sensores do TurtleBot3 são exibidos na interface web. Isso inclui os dados do sensor de gás MQ2, as imagens da webcam e do sensor Lidar 360º. Para interpretar os dados dos sensores, é necessário que o usuário entenda o que cada sensor faz e como os dados são apresentados na interface web. Esses parâmetros serão estabelecidos pelo próprio usuário, que determinará quais condições são normais, seguras ou de risco.

### 3.2.2 Precauções de Segurança ao Operar o TurtleBot3

Ao operar o TurtleBot3, é necessário se atentar às condições do ambiente e do robô. Abaixo estão detalhadas algumas dessas situações:

* Realize o monitoramento da tensão da bateria: não utilize o robô quando os níveis de energia estiverem abaixo do normal. Para essa situação o robô emitirá um alerta sonoro para que o operador tome uma ação de parada do sistema.
* Certifique-se de que o TurtleBot3 está em uma área segura antes de iniciar qualquer operação, que não causará danos em seus componentes.
* Utilize o TurtleBot3 em áreas com gases perigosos ou inflamáveis apenas se o robô estiver equipado com sensores.
* Sempre monitore o estado do TurtleBot3 através da interface web durante a operação.
* Em caso de qualquer problema ou comportamento inesperado, pare a operação do robô.

## 3.3 Guia de manutenção e soluções para os problemas mais comuns

Abaixo serão fornecidas informações de manutenção do TurtleBot3 e para solucionar problemas comuns que podem ocorrer durante a operação e execução do sistema.

### 3.3.1 Manutenção do TurtleBot3

A manutenção regular do TurtleBot3 é essencial para garantir seu funcionamento adequado. Aqui estão algumas diretrizes básicas para a manutenção do TurtleBot3:

1. **Limpeza:**

É necessário manter o TurtleBot3 limpo para assegurar uma melhor performance dos sensores e funcionamento dos componentes. Para isso, pode ser utilizado um pano seco para limpar a poeira e a sujeira do robô. Não pode-se utilizar produtos de limpeza ou água, pois podem danificar os componentes eletrônicos.

1. **Inspeção dos componentes:**

Verifique regularmente os componentes do TurtleBot3, incluindo o Microcontrolador OpenCR, o Sensor de gás MQ2, o Raspberry Pi 3, a Webcam e o Sensor Lidar 360º. Se você notar qualquer dano ou desgaste, substitua o componente danificado. Em grande parte dos casos o próprio sistema da interface web indicará que o componente não está mais funcionando.

1. **Atualização de software:**

É necessário manter o software do TurtleBot3 atualizado para garantir que ele tenha as últimas correções de bugs e melhorias de desempenho. Isso inclui o software do backend e do frontend, bem como o firmware do TurtleBot3.

### 3.3.2 Soluções para Problemas Comuns

1. **Problemas de conexão com o backend:**

Se o TurtleBot3 não conseguir se conectar ao backend, verifique se o backend está funcionando corretamente e se o TurtleBot3 está conectado à rede correta. Se o problema persistir, tente reiniciar o TurtleBot3 e o backend.

1. **Problemas com os sensores:**

Se um sensor não estiver funcionando corretamente, verifique se o sensor está limpo e livre de obstruções. Se o sensor ainda não funcionar, pode ser necessário substituí-lo.

1. **Problemas com a interface web:**

Se a interface web não estiver funcionando corretamente, tente atualizar a página ou usar um navegador diferente. Se o problema persistir, pode haver um problema com o frontend, e você deve entrar em contato com o suporte técnico.

1. **Assistência adicional:**

Se você não conseguir resolver um problema por conta própria, entre em contato com o suporte técnico de alguma das tecnologias utilizadas nesse projeto. Certifique-se de fornecer o máximo de detalhes possível sobre o problema, incluindo quaisquer mensagens de erro que você possa ter recebido.

# 

# 

# 

# 

# 

# 4. Considerações de segurança

## 4.1 Riscos Operacionais

Nesse projeto os riscos operacionais abrangem desde falhas de componentes devido à exposição à umidade, desgaste mecânico, falha de software até interrupções de comunicação e problemas de fonte de energia. Além disso, a exposição a condições de ambientes confinados e danos nos dutos durante a operações são riscos tangíveis a este sistema.

Ademais, é imperativo considerar a exposição potencial do robô a substâncias químicas durante a operação. Visando-se mitigar esses riscos, podem-se ser desenvolvidas estratégias que incluem manutenções preventivas regulares, uso de equipamento apropriados, aplicação de protocolos de segurança rigorosos e treinamentos frequentes da equipe, além da instalação de sistemas de detecção e prevenção de falhas.

## 4.2 Adequação do local de operação do robô

A análise do ambiente em que o robô irá operar é crucial para garantir a segurança do processo. Nesse projeto, diversos fatores são levados em consideração, como um espaço limitado para a operação, presença de obstáculos físicos nas tubulações, substâncias químicas ou condições ambientais, como a temperatura e umidade do ar.

A presença de rotas de emergência na ocasião de situações adversas são fundamentais para a segurança da operação. Ao assegurar a adequação do local de operação se minimiza a probabilidade de riscos operacionais e aumenta a performance e eficiência do robô ao longo desse processo.

## 4.3 Guia de prevenção e mitigação de acidentes

Os sistemas de segurança aplicados a este projeto visam realizar a prevenção de acidentes no backend e frontend desse projeto, incluindo proteção contra comandos irregulares e a segurança da bateria do robô.

### 4.3.1 Proteção contra comandos indesejados

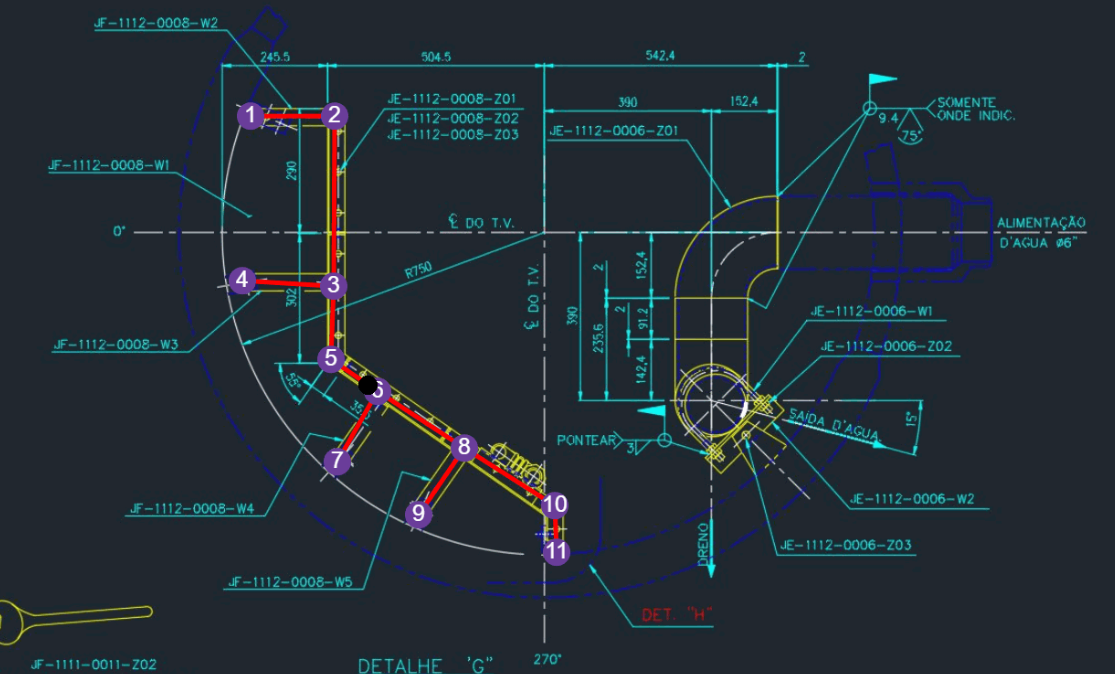
No frontend e backend do projeto foram implementados as seguintes funcionalidades para contenção do acionamento de comandos indesejados:

1. **Dupla verificação de etapas:** Nesse método, é requisitado que o usuário confirme as ações antes da execução, evitando comandos acidentais.
2. **Informações de feedback em tempo real:** Fornece atualizações imediatas sobre as ações do robô, permitindo a intervenção rápida.
3. **Validação de entrada de dados:** Permite que apenas dados válidos e seguros sejam aceitos pelo sistema, evitando dados maliciosos.
4. **Autenticação para todas as rotas do back-end:** As rotas do back-end estão protegidas por autenticação, exigindo um token de acesso para garantir que apenas usuários autorizados tenham acesso.
5. **Verificação da conexão do robô com o servidor:** Com esse método, garante-se que o robô esteja conectado ao servidor antes que comandos sejam enviados, evitando falhas de comunicação.
6. **Checagem de comunicação direta com o robô:** Permite verificar se o robô está respondendo conforme esperado ou não, identificando-se possíveis falhas no sistema.

### 4.3.2 Prevenção de Acidentes com Obstáculos

Para evitar-se obstáculos na trajetória do robô, foram implementados os seguintes recursos para mapeamento e navegação:

1. **Limite de proximidade com obstáculos:** O robô é configurado para ter um limite de proximidade com todos os obstáculos detectados nos dutos de ventilação, isso permite que o robô minimize a possibilidade de colisões e acidentes.
2. **Definição de rota de emergência:** Em casos de falhas inesperadas ou outras situações, o robô consegue seguir uma rota pré-definida que o encaminhará para um local seguro.
3. **Algoritmo de prevenção de colisões:** No backend do projeto existe um algoritmo que permite que sejam projetadas e calculadas as rotas mais eficientes para o robô, levando-se em consideração a presença de obstáculos no caminho.
4. **Planejamento da trajetória e otimização de rotas:** O robô faz uso do algoritmo de busca em profundidade para o planejamento das trajetórias. Esse algoritmo percorre os nós de um grafo (representando o sistema de ventilação, conforme exibido na **Figura 3**), até encontrar um nó sem mais conexões. Ele, então, retorna a um nó que contém conexões não exploradas e continua o processo. Dessa forma, o robô consegue executar uma rota otimizada.



**Figura 3 - Visualização da trajetória do algoritmo de otimização de rotas na interface web. (Fonte: Autor, 2023)**

1. **Sistema de visão computacional para análise de rachaduras nas paredes das tubulações:**  Esse sistema recebe imagens da câmera que está acoplada no robô e em seguida as processa por meio do modelo de detecção YOLOv8, e fornece para o usuário diagnósticos sobre as paredes da tubulação, informando se existem rachaduras. Essa funcionalidade permite que sejam identificadas possíveis falhas estruturais que possam provocar falhas ou acidentes.

### 4.3.3 Mapeamento e Análise de Riscos

O processo de análise de riscos deste projeto foram elencados e avaliados de acordo com sua probabilidade e impacto potencial no sistema, utilizando-se uma matriz de riscos como referência para estruturação. Levando-se em consideração o ambiente operacional e as operações realizadas pelo robô, foram identificados os seguintes riscos:

* Risco de exposição a substâncias perigosas: muito alto (90%)
* Falha dos componentes devido à exposição à umidade: baixo (30%)
* Desvio de rota causado por interferências externas: moderado (70%)
* Falhas mecânicas: alto (70%)
* Falha dos componentes após contato com a água: moderado (50%)
* Degradação da câmera acoplada ao robô: muito baixo (30%)
* Falha do sistema de gerenciamento do robô: baixo (30%)
* Risco do robô cair em ambientes confinados: moderado (30%)
* Corrosão do chassi do robô: alto (30%)
* Possibilidade de explosão dentro da tubulação devido à bateria: muito baixo (10%)
* Falhas causadas por erro humano: moderado (10%)
* Bateria se esgotando devido a operar com menos de 30% de carga: muito alto (10%)

Essa análise permite uma compreensão dos potenciais riscos que o robô enfrentará durante as operações, possibilitando que sejam implementadas as medidas preventivas descritas neste manual ou a elaboração de outras.

### 4.3.4 Validando a Eficiência dos Sistemas de Segurança

A verificação e validação da eficácia dos sistemas de segurança, são responsáveis por assegurar que o robô esteja funcionando conforme projetado e fornecem uma robusta defesa contra potenciais ameaças à operação. Abaixo serão apresentadas os métodos avaliativos que compõem o presente projeto:

1. **Monitoramento da tensão da bateria:** O monitoramento da tensão da bateria é primordial para a operação segura e eficiente do TurtleBot. No robô esse recurso está implementado no formato de um alarme sonoro que é emitido quando a bateria está prestes a se esgotar. Este sistema de alarme é um exemplo de uma medida de proteção contra sobredescarga da bateria. A sobredescarga pode danificar a bateria, reduzindo sua capacidade e vida útil.
2. **Testes em ambientes confinados controlados**: A realização de testes em ambientes similares aos de operação permite avaliar o desempenho do robô em condições práticas e reais, garantindo assim a eficácia dos sistemas de segurança em um ambiente operacional genuíno.
3. **Teste e validação do sistema de otimização de rotas:** A eficiência desse sistema pode ser validada através de simulações e testes em ambientes confinados controlados, que buscam verificar a precisão do algoritmo em diversos cenários e condições. Ao garantir que o robô possa navegar com segurança e eficiência, reduz-se a probabilidade de acidentes, aumentando a confiabilidade do robô em suas operações.
4. **Manutenção preventiva:** A realização de manutenções preventivas periódicas permitem detectar e corrigir falhas antes que ocorra falhas críticas no sistema.
5. **Treinamento da equipe:** O treinamento da equipe responsável por manusear o robô é uma terna importante para assegurar que o sistema será executado corretamente e serão acionadas ações corretivas quando necessárias, para garantir sua funcionalidade.

# 5. Créditos

**Equipe estudantes:**

[Felipe Campos](https://www.linkedin.com/in/felipe-pereira-campos-250aa2231/)

[Giovanna Rodrigues](https://www.linkedin.com/in/giovanna-rodrigues-araujo/)

[Gustavo Oliveira](https://www.linkedin.com/in/gustavo-ferreira-oliveira/)

[Henrique Lemos](https://www.linkedin.com/in/henriquelfmatias/)

[João Pedro Carazzato](https://www.linkedin.com/in/jo%C3%A3o-pedro-gon%C3%A7alves-carazzato-147120231/)

[Luiz Borges](https://www.linkedin.com/in/sbluizfernando/)

[Patricia Honorato](https://www.linkedin.com/in/patriciahonorato/)

**Equipe professores:**

Professor de Programação - [Rodrigo Mangoni Nicola](https://www.linkedin.com/in/rodrigo-mangoni-nicola-537027158/)

Professor Orientador - [Murilo Zanini de Carvalho](https://www.linkedin.com/in/murilo-zanini-de-carvalho-0980415b/)