



Federação das Indústrias do Estado da Bahia

CENTRO UNIVERSITÁRIO SENAI CIMATEC

Engenharia Elétrica

Projeto Theoprax de Conclusão de Curso

Desenvolvimento do robô de inspeção.

Apresentada por: Carlos Alberto Pereira
Cleber Couto Filho
Davi Costa
Ícaro Nascimento

Orientador: Prof. Marco Reis, M.Eng.

Setembro de 2018

Carlos Alberto Pereira
Cleber Couto Filho
Davi Costa
Ícaro Nascimento

Desenvolvimento do robô de inspeção.

Projeto Theoprax de Conclusão de Curso apresentada ao , Curso de Engenharia Elétrica do Centro Universitário SENAI CIMATEC, como requisito parcial para a obtenção do título de **Bacharel em Engenharia.**

Área de conhecimento: Interdisciplinar

Orientador: Prof. Marco Reis, M.Eng.

Salvador
Centro Universitário SENAI CIMATEC
2016

Resumo

Escreva aqui o resumo da dissertação, incluindo os contextos geral e específico, dentro dos quais a pesquisa foi realizada, o objetivo da pesquisa, assunção filosófica, os métodos de pesquisa usados e as possíveis contribuições que o que é proposto pode trazer à sociedade.

Palavras-chave: Palavra-chave 1, Palavra-chave 2, Palavra-chave 3, Palavra-chave 4, Palavra-chave 5

Abstract

Escreva aqui, em inglês, o resumo da dissertação, incluindo os contextos geral e específico, dentro dos quais a pesquisa foi realizada, o objetivo da pesquisa, assunção filosófica, os métodos de pesquisa usados e as possíveis contribuições que o que é proposto pode trazer à sociedade.

Keywords: Keyword 1, Keyword 2, Keyword 3, Keyword 4, Keyword 5

Sumário

1	Introdução	1
1.1	Objetivos	3
1.1.1	Objetivos Específicos	3
1.2	Justificativa	4
1.3	Requisitos do cliente	4
1.4	Organização do Projeto Theoprax de Conclusão de Curso	4
2	Conceito do Sistema	6
2.1	Estudo do estado da arte	6
2.2	Descrição do sistema	6
2.2.1	Especificação técnica	6
2.2.2	Arquitetura geral do sistema	6
2.2.2.1	Arquitetura do sistema de movimentação	7
2.2.3	Arquitetura de software	8
2.3	Desdobramento da função qualidade	8
2.3.1	Requisitos técnicos	8
2.3.1.1	Funcionamento do robô	8
2.3.1.2	Códigos da programação disponíveis em repositório online	9
2.3.1.3	Documentação técnica de final de projeto	10
2.3.1.4	Protótipo do robô	10
3	Materiais e Métodos	11
3.1	Especificação dos componentes	11
3.1.1	Estrutura analítica do protótipo	11
3.1.2	Lista de componentes	11
3.2	Diagramas mecânicos	11
3.3	Modelo esquemático de alimentação e comunicação	11
3.3.1	Diagramas elétricos	11
3.3.2	Esquemas eletrônicos	12
3.4	Especificação das funcionalidades	12
3.4.1	Fluxo das informações	12
3.4.2	Motion Planning	12
3.4.2.1	Definição da funcionalidade	12
3.4.2.2	Dependências	12
3.4.2.3	Premissas Necessárias	13
3.4.2.4	Descrição da Funcionalidade	13
3.4.2.5	Saídas	14
3.4.3	Actuation	15
3.4.3.1	Definição da funcionalidade	15
3.4.3.2	Dependências	15
3.4.3.3	Premissas Necessárias	15
3.4.3.4	Descrição da Funcionalidade	15
3.4.3.5	Saídas	16
3.4.4	Power Management	17
3.4.4.1	Definição da funcionalidade	17

3.4.4.2	Dependências	17
3.4.4.3	Premissas Necessárias	17
3.4.4.4	Descrição da Funcionalidade	17
3.4.4.5	Saídas	19
3.4.5	System Integrity Check	19
3.4.5.1	Definição da funcionalidade	19
3.4.5.2	Dependências	20
3.4.5.3	Premissas Necessárias	20
3.4.5.4	Descrição da Funcionalidade	20
3.4.5.5	Saídas	21
3.5	Interface do Usuário	22
3.6	Simulação do sistema	22
4	Resultados	23
4.1	Testes unitários	23
4.2	Testes integrados	23
4.3	Avaliação da prontidão tecnológica	23
4.4	Trabalhos futuros	23
5	Conclusão	24
5.1	Considerações finais	24
A	QFD	25
B	Diagramas mecânicos	26
C	Diagramas eletro-eletrônicos	27
D	Wireframes	28
E	Logbook	29
	Referências	30

Lista de Tabelas

Lista de Figuras

1.1	Inspeção de linhas de transmissão feita por aeronaves tripuladas.	2
1.2	Interação humana durante a inspeção de linhas de transmissão.	2
1.3	Realização de inspeção em linhas de transmissão através da observação humana.	3
2.1	Arquitetura Geral do sistema de movimentação	7
3.1	Fluxograma de funcionamento da funcionalidade de Motion Planning . . .	14
3.2	Fluxograma da funcionalidade Actuation	16
3.3	Fluxograma de funcionamento da funcionalidade de Power Management . .	18
3.4	Fluxograma da rotina para checagem do sistema	21

Lista de Siglas

THEOPRAX

WWW World Wide Web

Lista de Simbolos

∂	Bla bla bla
Π	ble ble ble
∂	Bla bla bla
Π	ble ble ble
∂	Bla bla bla
Π	ble ble ble
∂	Bla bla bla
Π	ble ble ble
∂	Bla bla bla
Π	ble ble ble
∂	Bla bla bla
Π	ble ble ble
∂	Bla bla bla
Π	ble ble ble
∂	Bla bla bla
Π	ble ble ble
∂	Bla bla bla
Π	ble ble ble
∂	Bla bla bla
Π	ble ble ble
∂	Bla bla bla
Π	ble ble ble
∂	Bla bla bla
Π	ble ble ble
∂	Bla bla bla
Π	ble ble ble
∂	Bla bla bla
Π	ble ble ble
∂	Bla bla bla
Π	ble ble ble
∂	Bla bla bla
Π	ble ble ble
∂	Bla bla bla
Π	ble ble ble
∂	Bla bla bla
Π	ble ble ble

Introdução

No Brasil, a eletricidade é gerada por hidrelétricas, termoeletricas, parques eólicos e usinas nucleares. Na maioria dos casos, devido a condições geográficas e de segurança, a energia gerada nem sempre é utilizada ou consumida no local de sua geração. Portanto, há a necessidade do uso de linhas de transmissão para transportar energia gerada na fonte geradora para a carga do consumidor (??). O mercado consumidor brasileiro é composto de cerca de 47 milhões de unidades. Em termos de linhas de transmissão de energia, são cerca de 98.648,3 km, que devem estar operando 24 horas por dia, 7 dias por semana, 365 dias por ano e em perfeito estado de manutenção, para garantir eletricidade para os consumidores (??)

No Brasil, há uma quantidade considerável de linhas de transmissão de alta tensão que já ultrapassaram a vida útil as quais foram destinadas. Com o envelhecimento dos cabos, a inspeção para manutenção preventiva é um fator de extrema relevância para garantir o perfeito funcionamento dos sistemas elétricos. De um modo geral, as inspeções nas linhas de transmissão de alta tensão são realizadas regularmente de forma visual, a fim de identificar a necessidade da realização de manutenções preventivas. As inspeções buscam verificar a integridade física dos componentes das linhas, em termos de fissuras, corrosão e eventuais danos que venham a prejudicar o fornecimento de energia elétrica. Essas inspeções envolvem a análise da integridade estrutural das torres, da condição dos isoladores, das conexões das linhas de transmissão, dentre outros, a fim de se verificar a existência de eventuais pontos de ruptura.

Um dos métodos empregados para detecção de pontos quentes nos cabos é o imageamento térmico, que é capaz de identificar uma elevação de temperatura nos cabos, o que é um indício de possíveis pontos de ruptura. A inspeção através de câmera térmica é uma importante ferramenta no campo das inspeções para manutenções preventivas. Outros pontos a serem inspecionados envolvem as condições do local onde as torres são instaladas, pois a vegetação e eventuais construções devem ser mantidas a uma distância mínima segura, tal que não ocorra nenhum contato entre quaisquer estruturas e as torres ou cabos de transmissão, evitando assim interferências no funcionamento da linha.

Além disso, é essencial a garantia de dispor-se de um terreno em condições de trânsito de veículos para o transporte do pessoal de manutenção, transporte de ferramentas, dentre outros fatores. Durante vários anos, a inspeção de linhas de transmissão de alta tensão tem sido feita regularmente através de aeronaves tripuladas. As aeronaves executam vôos

em baixa altitude e muito próximos das linhas de transmissão conforme mostrado nas Figuras 1.1 e 1.2.



Figura 1.1: Inspeção de linhas de transmissão feita por aeronaves tripuladas.



Figura 1.2: Interação humana durante a inspeção de linhas de transmissão.

Em alguns casos, devido às características geográficas da região, condições climáticas e outros fatores que venham a dificultar o sobrevôo, há uma grande exposição dos tripulantes a riscos associados à tarefa. Além dos perigos aos quais os tripulantes são expostos, a inspeção feita com aeronaves tem um custo bastante elevado. Outra forma alternativa de inspeção é o uso de veículos terrestres, porém essa forma é muito limitada, pois boa parte das linhas de transmissão está localizada em áreas de difícil acesso terrestre, muitas vezes restritas pelas características geográficas da região. Além disso, o ângulo de visão é, muitas vezes, desfavorável para a realização da inspeção.

Outra maneira de inspecionar as linhas de transmissão é através de eletricitistas que literalmente caminham sobre os cabos de linhas de transmissão de alta tensão (Figura



Figura 1.3: Realização de inspeção em linhas de transmissão através da observação humana.

1.3), realizando inspeção visual e termográfica. Esse tipo de inspeção é lenta e não é viável, tendo em vista que o país possui milhares de quilômetros de linhas de transmissão.

Neste contexto vários robôs de inspeção de linhas de transmissão foram desenvolvidos, porém poucos deles consistiram em projetos de engenharia que sejam aplicáveis no mundo real, além disso a maioria eram robôs tele-operados, ou seja robôs controlados por seres humanos. Um dos pontos diferenciais deste projeto de tese é a proposição de um desenvolvimento de uma navegação autônoma utilizando técnicas de aprendizagem de máquinas até então não utilizadas em robôs de inspeção de linhas de transmissão de alta tensão.

1.1 *Objetivos*

Desenvolver um protótipo de um robô de inspeção de linhas de transmissão

1.1.1 *Objetivos Específicos*

Desenvolver 4 funcionalidades para o robô, sendo elas:

- Actuation

Funcionalidade responsável por atuar os motores que movimentam o robô.

- Motion Planning

Tem como objetivo planejar a movimentação das partes do robô

- Power Management

Responsável pelo gerenciamento e distribuição de energia para os componentes elétricos e eletrônicos do robô.

- System Integrity Check

Checagem da integridade do sistema antes do robô entrar em funcionamento.

content...

1.2 Justificativa

O pesquisador/estudante deve apresentar os aspectos mais relevantes da pesquisa ressaltando os impactos (e.g. científico, tecnológico, econômico, social e ambiental) que a pesquisa causará. Deve-se ter cuidado com a ingenuidade no momento em que os argumentos forem apresentados.

1.3 Requisitos do cliente

Foi especificado pelo cliente que o robô ELIR realize tais funções:

- Transpor obstáculos e cadeia de isoladores;
- Deslocar-se através do consumo de baterias;
- Deslocamento/movimento realizada por servomotores;
- Realizar as funções de forma autônoma.

1.4 Organização do Projeto Theoprax de Conclusão de Curso

Este documento apresenta x capítulos e está estruturado da seguinte forma:

- **Capítulo 1 - Introdução:** Contextualiza o âmbito, no qual a pesquisa proposta está inserida. Apresenta, portanto, a definição do problema, objetivos e justificativas da pesquisa e como este projeto theoprax de conclusão de curso está estruturado;

- **Capítulo 2 - Conceito do Sistema:** Conceitua o sistema por meio de diagramas que representam as arquiteturas do robô em diferentes níveis de abstração, abordando o estudo do estado da arte, desdobramento dos requisitos de qualidade e funcionamento do projeto. ;
- **Capítulo 3 - Materiais e Métodos:** Mostra os materiais e métodos que foram utilizados durante o projeto, contendo a especificação de componentes, sendo eles softwares e dispositivos, assim como os esquemas elétricos e eletrônicos - e a descrição das funcionalidades;
- **Capítulo 4 - Resultados:** Exibe os resultados obtidos durante a confecção do projeto, apresentando os testes unitários e integrados, assim como as datas e quem o efetuou;
- **Capítulo 5 - Conclusão:** Apresenta as conclusões, contribuições e algumas sugestões de atividades de pesquisa a serem desenvolvidas no futuro.

Conceito do Sistema

Quanto maior for a rapidez de transformação de uma sociedade, mais temporárias são as necessidades individuais. Essas flutuações tornam ainda mais acelerado o senso de turbilhão da sociedade.

(Alvin Toffler)

Quanto maior for a rapidez de transformação de uma sociedade, mais temporárias são as necessidades individuais. Essas flutuações tornam ainda mais acelerado o senso de turbilhão da sociedade.

(Alvin Toffler)

2.1 Estudo do estado da arte

flkjaskldkfjaskldkfjs

2.2 Descrição do sistema

lasdjflsadjf

2.2.1 Especificação técnica

lakjfldksjfdslakjf

2.2.2 Arquitetura geral do sistema

lksajdfklsdajflk;

2.2.2.1 Arquitetura do sistema de movimentação

De forma a garantir uma movimentação efetiva do robô é necessária a integração de diversos ferramentas físicas e de software, como a estrutura de movimentação adequada, sistema ordenamento de missão, controle de potência, demandando assim um *framework* e um sistema operacional.

A inspeção de linha foi denominada missão, para cada vez que o robô começar a realizar a inspeção, será considerado o início de uma nova missão.

Para garantir a execução correta da missão e ultrapassagem dos obstáculos de forma efetiva, se dividiu o sistema em 4 principais subsistemas, sendo elas : *Motion Planning* , *Actuation*, *System Integrity Check* e *Power Management*. A arquitetura geral do sistema de movimentação está mostrada na figura 2.1, ilustrando os subsistemas e suas funcionalidades. A estrutura física do robô foi projetada para que sejam realizados movimentos

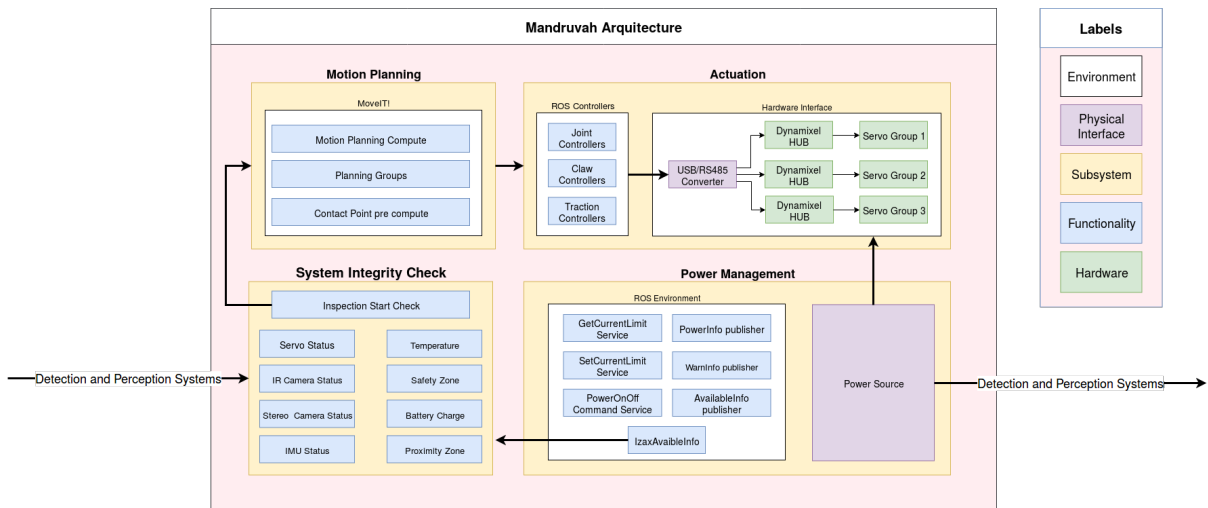


Figura 2.1: Arquitetura Geral do sistema de movimentação

Fonte: Própria

de translação e transposição de obstáculos presentes na linha de transmissão, consistindo de unidades de tração para a translação na linha e juntas nos braços e garras para a realização da ultrapassagem de obstáculos. O controle da estrutura física do robô está relacionado com a *Actuation*. A transposição dos obstáculos é um grande desafio para essa aplicação, visto que será necessário a aplicação da cinemática inversa no robô. A cinemática inversa consiste num conjunto de equações que definem o movimento do robô para a movimentação de um ponto à outro, tal modelo é extraído à partir da estrutura do robô. A funcionalidade responsável por calcular esse modelo e encontrar como será feita a movimentação foi denominada *Motion Planning*. Para garantir a execução correta da missão e preservar a integridade do robô foi estipulada uma funcionalidade que checa os dispositivos antes de cada missão, denominada *System Integrity Check*. E com a finali-

dade de realizar o controle da potência no robô foi será utilizado o projeto de uma placa específica para esse papel, assim todos os aspectos relacionados à alimentação do robô, assim como consumo e monitoramento estão atrelados ao *Power Management*.

O *framework* ROS possibilita a integração de todas essas funcionalidades, sua estrutura baseada em nós facilita a identificação dos problemas e possibilita a modularização do código. Fornecendo também diversas ferramentas como o *MoveIt!*, que será utilizada para o *Motion Planning*, assim como drivers de compatibilização para os servo motores adotados no projeto.

2.2.3 Arquitetura de software

2.3 Desdobramento da função qualidade

asdfsda

2.3.1 Requisitos técnicos

Foi determinado pelo cliente os seguintes requisitos técnicos.

- Desempenho de deslocamento: Percorrer 15km por dia
- Velocidade de deslocamento: Velocidade média sem obstáculos será de 0.5 m/s
- Ultrapassagem de obstáculos: Volume máximo dos obstáculos 410x330x150mm
- Autonomia de Potência: 2 horas de autonomia
- Sistema Operacional: Linux
- Backend: C++ e Python
- Framework: ROS Kinetic Kame

2.3.1.1 Funcionamento do robô

O funcionamento do robô será comprovado por um teste realizado dentro da instituição, em um modelo reduzido de linha de transmissão. Sem condições ambientais adversas, realizando a parada baseada no sinal da câmera de detecção de obstáculos e

com o teste operado manualmente. Serão desenvolvidas rotinas de software para: início da missão; simular detecção de obstáculo e parada emergencial. As especificações para os testes são:

- Condutor: LINNET e diâmetro: 18,3mm;
- Obstáculos: Grampo de suspensão e amortecedor de vibração;
- O robô será colocado manualmente na linha;
- A operação se iniciará à uma distância de 1 metro do obstáculo;
- A parada será realizada com base no sinal do sistema de detecção, a uma distância de 50cm do obstáculo;
- O comando para início da missão será feito por meio do terminal do Linux , por meio de acesso remoto;
- A estrutura para o teste será fornecida pela a empresa;

As etapas para realização do teste são:

- O robô será manualmente posicionado na linha, à uma distância de 1 metro do obstáculo;
- O comando para iniciar a inspeção será enviado via acesso remoto, por meio do terminal Linux;
- Após receber o comando, o robô iniciará um movimento na linha em direção ao obstáculo;
- Ao receber o sinal de obstáculo detectado, o robô irá parar e esperar o pós-processamento do sistema de detecção;
- Após o processamento, irá fazer a ultrapassagem referente ao tipo de obstáculo, e continuar se deslocando na linha;

2.3.1.2 Códigos da programação disponíveis em repositório online

Os códigos produzidos serão disponibilizados na plataforma GitHub, onde os pacotes produzidos durante o projeto estão organizados em 4 repositórios referentes às funcionalidades do robô.

2.3.1.3 Documentação técnica de final de projeto

A documentação foi definida como um relatório denominado Conceptual and Design Report , Databooks com as informações e logbooks com os testes.

2.3.1.4 Protótipo do robô

O cliente disponibilizou as partes mecânicas do robô, sendo entregue pela equipe o protótipo do robô montado. É incluída na montagem a disposição dos cabos e unidade de processamento do robô.

Materiais e Métodos

asdfsdfsdf

3.1 Especificação dos componentes

asjdfkdsaf

3.1.1 Estrutura analítica do protótipo

asdkjfsdalkjf

3.1.2 Lista de componentes

asfkjdsahfkjs

3.2 Diagramas mecânicos

asdfsdaf

3.3 Modelo esquemático de alimentação e comunicação

asdfsdfsdfs

3.3.1 Diagramas elétricos

asdfsdaf

3.3.2 Esquemas eletrônicos

asdfsda

3.4 Especificação das funcionalidades

asdfsdfsdfs

3.4.1 Fluxo das informações

asdfsaf

3.4.2 Motion Planning

3.4.2.1 Definição da funcionalidade

A funcionalidade de *Motion Planning* é responsável por realizar o planejamento da trajetória do Robô, utilizando o software *MoveIt!* que realiza o cálculo da cinemática inversa para encontrar a melhor forma de ultrapassar os obstáculos.

3.4.2.2 Dependências

O software *moveit* pode utilizar o modelo matemático da cinemática inversa do robô ou um arquivo do tipo URDF. O nome URDF é uma sigla para *Unified Robot Description Format*, esse arquivo é uma especificação em XML utilizada para descrever robôs. Modelos em URDF apresentam uma simplicidade na descrição do robô, e para o caso do Robô *Elir*, utilizar o modelo URDF possibilitará uma aproximação fiel ao modelo real do robô, assim para o cálculo da cinemática inversa será utilizado o seu modelo URDF e não o seu modelo matemático.

3.4.2.3 *Premissas Necessárias*

Para o correto funcionamento dessa funcionalidade as seguintes premissas são necessárias:

- A configuração dos limites de giro das juntas do robô estarão compatíveis com os comandos enviados
- O modelo URDF do robô estará adequado com o modelo físico
- O pacote gerado pelo *MoveIt! Setup Assistant* estará configurado adequadamente

3.4.2.4 *Descrição da Funcionalidade*

A movimentação do robô na linha acontecerá por movimentos de translação e transposição de obstáculos. A translação na linha será feita por controladores de torque nas rodas do robô, enquanto a transposição do obstáculos utilizará o moveit. Por meio da ferramenta *MoveIt! Setup Assistant*, se utiliza o modelo do robô para criar um pacote do ROS com os principais arquivos pelo moveit. A configuração correta do moveit possibilita que se utilizem as funções da sua biblioteca para o cálculo da trajetória, levando em consideração também obstáculos no caminho.

O moveit fornece uma *user interface* que recebe o end-effector, a nomenclatura atribuída ao node feito em python que recebe o *end-effector* é `moveit_commander`. O *node* responsável por fazer a integração da user interface com os parâmetros recebidos pelo *ROS Parameter Server* com o *end-effector* para fazer os cálculos é denominado `move_group`. O *node* `move_group` também pode receber parâmetros como leituras dos sensores do robô e nuvens de pontos.

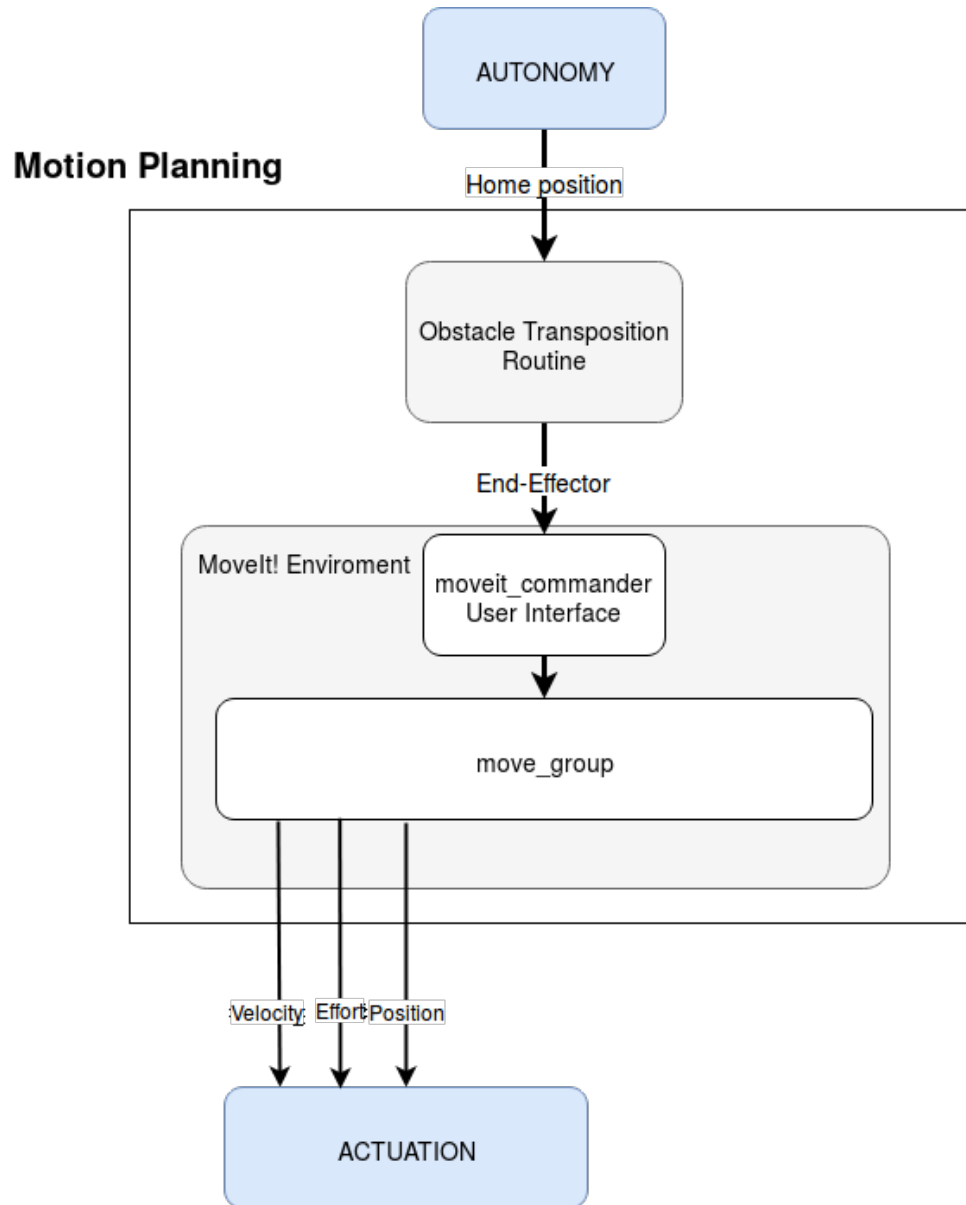


Figura 3.1: Fluxograma de funcionamento da funcionalidade de Motion Planning

Fonte: Própria

3.4.2.5 Saídas

Por meio da compatibilização do *MoveIt!* com o *ROS*, a saída dessa funcionalidade são os comandos de velocidade, esforço e posição para cada junta do robô.

3.4.3 Actuation

3.4.3.1 Definição da funcionalidade

A funcionalidade de Actuation tem como objetivo mover a estrutura física do robô, possibilitando o controle dos movimentos das juntas, garras e unidades de tração.

3.4.3.2 Dependências

Essa funcionalidade depende das funcionalidades de *Power Management* e *Motion Planning*. O *Power Management* será responsável por fazer alimentação dos motores, possibilitando controlar a corrente máxima fornecida para cada grupo. A dependência em relação à funcionalidade de *Motion Planning* está atrelada principalmente com o software *MoveIt!*, que ao receber um *end-effector*, realiza o cálculo de trajetória e envia os comandos de velocidade, esforço e posição para os controladores das juntas, garras e unidades de tração.

3.4.3.3 Premissas Necessárias

Para o correto funcionamento desse módulo, devem ser consideradas as seguintes premissas:

- Os motores devem estar configurados de acordo com o padrão de ID determinado pela equipe, fazendo parte da mesma malha de controle;
- Os controladores das juntas, garras e unidades devem estar configurados de acordo com os comandos que serão recebidos pelo *MoveIt!*;
- Os 3 grupos de motores estarão em malhas de alimentação de 12V individuais.

3.4.3.4 Descrição da Funcionalidade

O ROS disponibiliza uma série de drivers para compatibilização dos motores dynamixel, possibilitando a criação de controladores específicos no seu ambiente. Serão criados os controladores referentes as juntas e unidades de tração do robô. Os controladores receberão comandos de *velocity* e *position* do *MoveIt!* junto com os comandos para

movimentar o robô na linha. Após os comandos serem recebidos pelos controladores, eles serão enviados para o *hardware* do robô, de acordo do padrão de comunicação dos motores, por meio de comunicação serial.

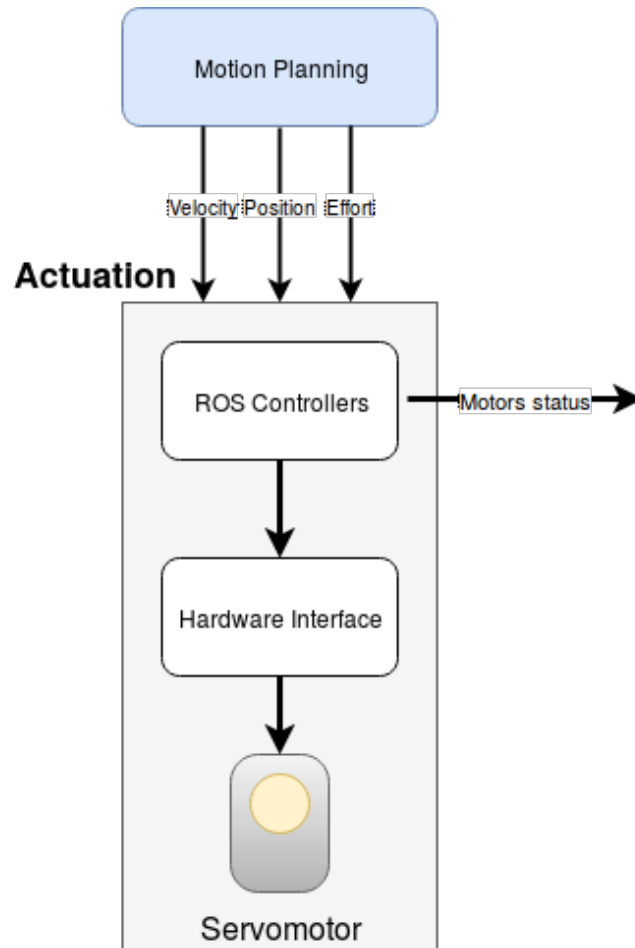


Figura 3.2: Fluxograma da funcionalidade Actuation

Fonte: Própria

3.4.3.5 Saídas

A saída desta funcionalidade é o movimento da estrutura física do robô, que estará de acordo com o planejamento de trajetória do *MoveIt!* e com as instruções para operação na linha

3.4.4 *Power Management*

3.4.4.1 *Definição da funcionalidade*

A funcionalidade de *Power Management* é responsável pelo gerenciamento de alimentação elétrica dos componentes elétricos e eletrônicos do robô, através da integração das funcionalidades de seu firmware no ambiente ROS.

3.4.4.2 *Dependências*

Essa funcionalidade depende da comunicação serial por meio da biblioteca *rosserial* para compatibilização e integração das funcionalidades de firmware no ambiente ROS. Operacionalização e customização do firmware embarcado no hardware de acordo com as necessidades do projeto e da alimentação fornecida pela placa multiplexadora, por meio de baterias Li-Ion NH2054 14.4 volts.

3.4.4.3 *Premissas Necessárias*

Para o correto funcionamento desse módulo de *Power Management*, devem ser consideradas as seguintes premissas:

- A placa multiplexadora estará conectada diretamente ao módulo de *Power Management*
- Todos os dispositivos estarão conectados nas suas respectivas entradas
- A placa deverá ser alimentada por 2 baterias de 14.4 Volts e 3 Amperes, totalizando um fornecimento de até 6 Amperes
- A placa estará conectada diretamente na NUC, por meio de uma USB

3.4.4.4 *Descrição da Funcionalidade*

A funcionalidade *Power Management* é responsável por fornecer diversos recursos em sua totalidade. O hardware utilizado (placa Zord) possui um sensor de corrente e tensão para cada porta de saída, permitindo o monitoramento individual de cada uma das portas.

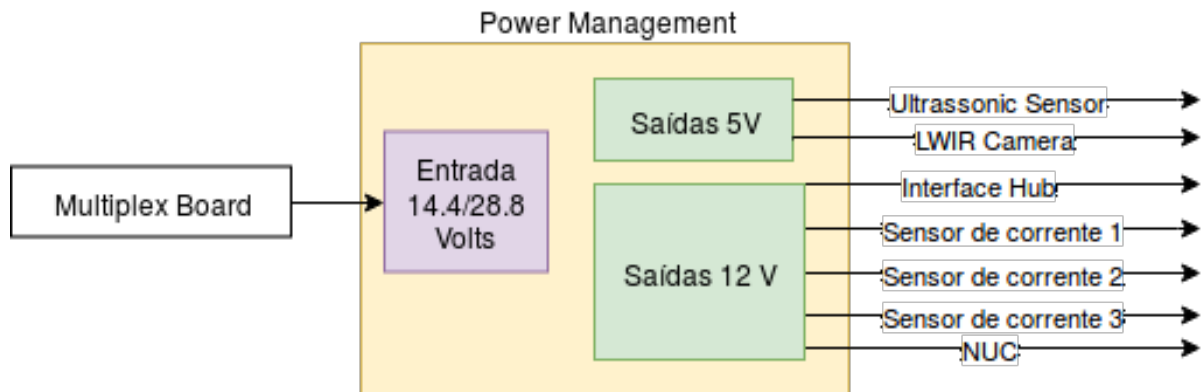


Figura 3.3: Fluxograma de funcionamento da funcionalidade de Power Management

Fonte: Própria

O microcontrolador utilizado Atmega32U4 possui um firmware embarcado onde toda a compatibilização com o ambiente ROS é realizada, o que torna essencial o uso do pacote roserial para o seu funcionamento. O firmware é responsável pela ativação dos relés digitais em caso de surtos de corrente para proteção dos dispositivos elétricos. Os limites nos valores de corrente funcionam justamente para que o hardware interrompa a alimentação em um possível caso de surto de corrente. Todos os aspectos importantes para o funcionamento do sistema de gerenciamento de energia pode ser configurado tanto via ROS, por meio das configurações dos serviços, ou por meio do firmware, modificando os parâmetros do tempo de duração dos picos de corrente. Os principais serviços e tópicos criados pela funcionalidade Power Management no ROS são:

- *Tópicos*

- *PowerOutput* Este tópico disponibiliza os valores de tensão e corrente de todas as portas da placa em tempo real.
- *TakeStatus* Disponibiliza o estado de cada porta da placa, informando os eventos ocorridos e a porcentagem de corrente demandada durante a ocorrência do evento.

- *Serviços*

- *GetCurrentLimitCommand* Este comando retorna o valor de corrente máxima de saída configurado para a porta escolhida
- *SetCurrentLimitCommand* Este comando realiza a configuração do valor máximo de corrente de saída em uma determinada porta
- *PowerOnOffCommand* Este comando realiza a ação de ativação ou desligamento de uma determinada porta.

A placa de Gerenciamento de energia irá receber a carga das baterias pela placa multiplexadora e irá realiza o controle de alimentação dos seguintes componentes:

- Grupos de servo motores
- Grupo de sensores de corrente
- NUC
- Interface HUB
- Câmera LWIR
- Sensor ultrassônico
- Phidgets
- STM Nucleo
- Módulo GPS

3.4.4.5 Saídas

A funcionalidade irá disponibilizar a energia para o robô e as seguintes estruturas no ambiente ROS:

- Tópicos com informações de tensão e corrente nas portas
- Tópico para aviso de sobre-corrente
- Tópico para informar disponibilidade da placa
- Serviços para ler e configurar limite de corrente das portas
- Serviço para ligar ou desligar energia em uma porta

3.4.5 System Integrity Check

3.4.5.1 Definição da funcionalidade

É a funcionalidade responsável por checar a integridade do sistema antes do início da missão, verificando os subsistemas e suas variáveis.

3.4.5.2 Dependências

A funcionalidade receberá informações dos seguintes componentes

- Sensor de Temperatura
- Servomotores
- Câmera IR
- Câmera Stéreo
- IMU
- Sensor de Proximidade
- Placa de Power Management
- Sonar
- Baterias

Todas as informações serão enviadas por meio do ambiente ROS, na forma de *Services* ou *Publishers*.

3.4.5.3 Premissas Necessárias

As premissas necessárias para o funcionamento dessa funcionalidade são:

- Os subsistemas do robô irão disponibilizar o seu status no ambiente ROS por meio de tópicos ou serviços
- A checagem fará parte do planejamento de missão

3.4.5.4 Descrição da Funcionalidade

A checagem da integridade do sistema é uma funcionalidade essencial para garantir o sucesso da missão e preservar a integridade do robô. O ROS facilita essa comunicação entre os subsistemas, possibilitando que seja criada uma rotina de checagem antes de cada missão.

Será disponibilizado no sistema uma rotina para iniciar a missão. Ao receber o comando para início de missão, os sistemas serão checados sequencialmente, utilizando estrutura de *Services* e *Publishers* do ROS. Caso algum sistema apresente falha, a missão não se iniciará e o erro será mostrado no *terminal* e registrado no arquivo de *log*. Se todos os sistemas estiverem em funcionamento, se iniciará a missão. O fluxograma da funcionalidade está ilustrado na figura 3.4.

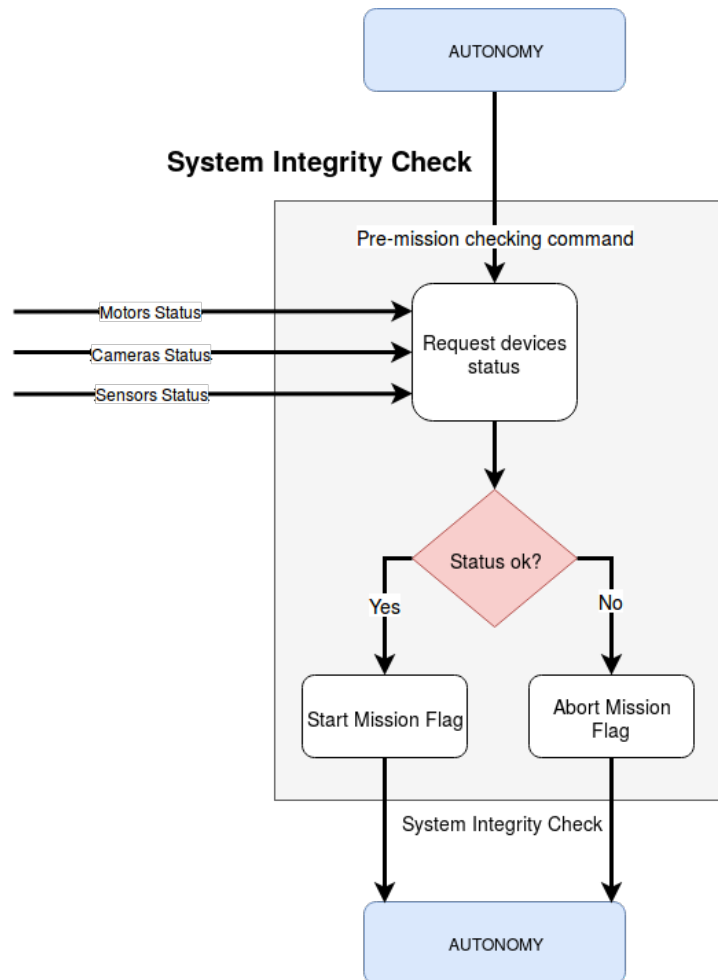


Figura 3.4: Fluxograma da rotina para checagem do sistema

Fonte: Própria

3.4.5.5 Saídas

No início da rotina de inspeção, a funcionalidade será responsável por enviar o sinal inicia a missão. Caso todos os sistemas checados estejam funcionando, a inspeção ocorrerá normalmente, se algum sistema apresentar defeitos, o defeito será mostrado no *terminal*, registrado em *log* e a missão será abortada.

3.5 *Interface do Usuário*

asdfadsfsdfs

3.6 *Simulação do sistema*

asdfadsfsdfs

Resultados

asdfsdfsdf

4.1 Testes unitários

asdfsdfsdfs

4.2 Testes integrados

asdfsdfsdfs

4.3 Avaliação da prontidão tecnológica

asdfsdfsdfs

4.4 Trabalhos futuros

asdfsdfsdfs

Conclusão

Chegou a hora de apresentar o apanhado geral sobre o trabalho de pesquisa feito, no qual são sintetizadas uma série de reflexões sobre a metodologia usada, sobre os achados e resultados obtidos, sobre a confirmação ou rechaço da hipótese estabelecida e sobre outros aspectos da pesquisa que são importantes para validar o trabalho. Recomenda-se não citar outros autores, pois a conclusão é do pesquisador. Porém, caso necessário, convém citá-lo(s) nesta parte e não na seção seguinte chamada **Conclusões**.

5.1 Considerações finais

Brevemente comentada no texto acima, nesta seção o pesquisador (i.e. autor principal do trabalho científico) deve apresentar sua opinião com respeito à pesquisa e suas implicações. Descrever os impactos (i.e. tecnológicos, sociais, econômicos, culturais, ambientais, políticos, etc.) que a pesquisa causa. Não se recomenda citar outros autores.

QFD

Diagramas mecânicos

Diagramas eletro-eletrônicos

Wireframes

Logbook

Referências Bibliográficas

BARABÁSI, A. L. *Linked: A Nova Ciência dos Networks*. São Paulo: Leopardo Editora, 2003.

NEWMAN, A.-L. B. M.; WATTS, D. J. *The Structure and Dynamics of Networks*. Princeton, NJ, USA: Princeton University Press, 2006.

WATTS, D. J. *Six Degrees: The Science of a Connected Age*. New York: W W Norton & Co., 2003.