

Sistema de Posicionamento para Placas Fotovoltaicas

Aplicação de microcontroladores para o melhoramento da eficácia de painéis solares

Jéssica de Souza Alves
Graduanda em Engenharia Eletrônica
Universidade de Brasília - UnB
Brasília, Brasil
14/0042784
jessicaturunenn@gmail.com

Lorena Albernaz
Graduanda em Engenharia Eletrônica
Universidade de Brasília - UnB
Brasília, Brasil
14/0025715
lorena.albernazz@gmail.com

Resumo—O projeto visa criar um sistema de rotação de placas fotovoltaicas de acordo com o posicionamento do sol, também conhecido como solar tracker, sendo este controlado por um MSP 430.

Palavras-chave, MSP, Seguidor Solar, Fotovoltaico

1. Introdução

A energia solar é uma fonte limpa e sustentável de energia, e nos últimos tempos tem sofrido impacto devido ao seu crescimento. Dessa forma, métodos para o melhoramento de captação melhora consequentemente o aproveitamento e custos relacionados à energia desse tipo, sendo assim cada vez mais eficaz.

A energia solar fotovoltaica é a energia obtida através da conversão direta da luz solar em eletricidade, sendo a célula fotovoltaica, um dispositivo fabricado com material semicondutor, sendo essa célula fotovoltaica a unidade fundamental desse processo de conversão. A forma em que a célula fotovoltaica converte a luz é chamado de efeito fotovoltaico [1].

Uma célula solar ou célula fotovoltaica é um dispositivo elétrico de estado sólido capaz de converter a luz proveniente do sol (energia solar) diretamente em energia elétrica por intermédio do efeito fotovoltaico. [2]

Atualmente, as células fotovoltaicas apresentam eficiência de conversão da ordem de 16%. Até existem células fotovoltaicas com

eficiências de até 28%, fabricadas de arseneto de gálio, mas o seu alto custo limita a produção dessas células solares para o uso da indústria espacial. [3]

Uma boa maneira melhorar o rendimento de placas de captação de energia fotovoltaica, é criando dispositivos, que consideram o movimento do sol como um fator real, e fazem com que as placas solares sigam a direção em que a incidência solar se torna maior.

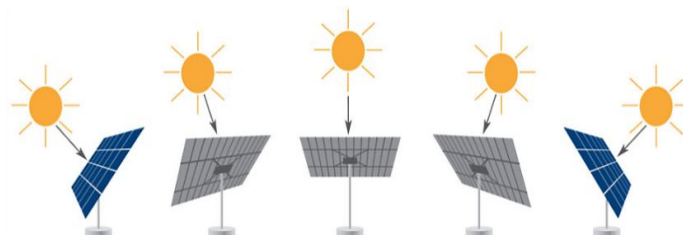


Figura 1 - Funcionamento simplificado de um seguidor solar

Seguidores Solares atuam na movimentação de placas fotovoltaicas adequando suas posições para o sentido de maior incidência solar de modo a otimizar a produção de energia da placa.

Sistemas com seguidores solares aumentam em torno de 30% a produção de energia quando comparados à sistemas fixos. Isso ocorre devido ao aumento da exposição direta aos raios solares. [4]

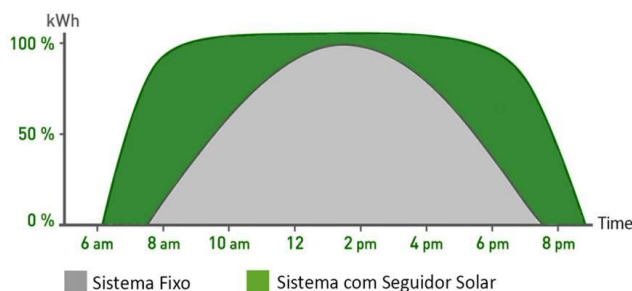


Figura 2 - Gráfico comparativo entre os sistemas fotovoltaicos fixos e com seguidor solar

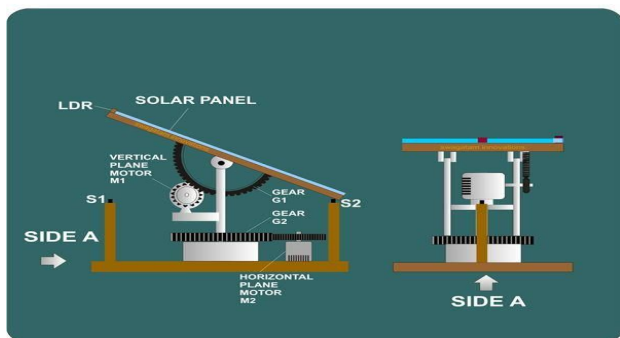


Figura 3 - Possível mecanismo para um sistema de movimentação de um painel solar com dois eixos [5]

1.2 Justificativa

A energia solar por fotovoltaica tem custos relativamente altos para a sua implementação, dessa forma, a fim de ter um maior aproveitamento da energia disponível nas placas fotovoltaicas e colocar a energia fotovoltaica viável economicamente, coloca-se um dispositivo a fim de aumentar a eficiência das placas.

Dessa forma, a escolha do projeto foi motivada pela constante necessidade da otimização da produção de energia, deixando-a mais eficiente, e de modo a torná-la mais acessível ao consumidor. Sendo que, produtos similares ao funcionamento do projeto escolhido, são encontrados com valores elevados vistos comercialmente.

1.3 Objetivos

Aplicar os conhecimentos da disciplina de Microcontroladores e Microprocessadores para fazer um protótipo de um seguidor solar com uma implementação mais simples e eficaz do que as que atualmente existem.

1.4 Requisitos

- Projetar um circuito que controla os eixos de rotação em bases de placas fotovoltaicas;
- Monitorar com eficácia dados de sensores de luminosidade e sensores de irradiação solar de forma com que a placa gere mais energia;
- Rotacionar a placa fotovoltaica de forma otimizada de acordo com os dados obtidos pelos sensores

1.5 Benefícios

Um seguidor solar torna o custo da produção de energia de origem fotovoltaica mais barato pois aumenta a exposição da placa à raios solares diretamente aumentando a taxa de irradiação solar local.

Além disso, o protótipo visa ter um custo mais atrativo do que os disponíveis no mercado, beneficiando a sociedade e aumentando o acesso à energia limpa.

2. Desenvolvimento

2.1 Descrição de Hardware

O Hardware do projeto se dará de forma geral por uma placa microcontroladora que irá controlar dois motores (cada um em um eixo), a partir de dados de luminosidade coletado por sensores.

Serão utilizados quatro sensores LDR's (Light Dependent Resistor). Os sensores serão utilizados para o posicionamento das placas, de forma que ao fazerem as coletas de luminosidade do

ambiente, o software irá comparar os dados dos sensores de forma dois a dois. Assim, a partir de quatro sensores que irão fazer as coletas de intensidade luminosa do ambiente, dois motores serão acionados com cada um responsável por um eixo, e dessa forma posicionar a placa. Contudo, terá um motor em cada eixo (totalizando dois eixos), e cada motor é responsável por cada eixo de posicionamento.

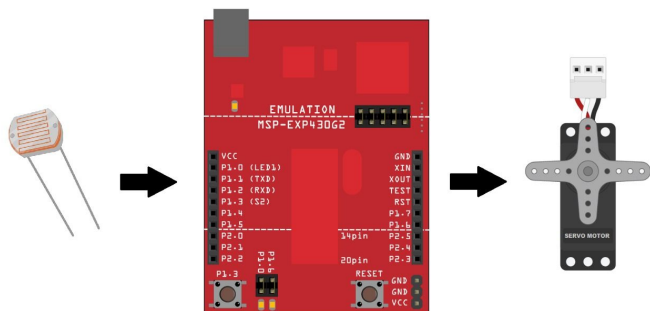


Figura 4 - Esquemático de Hardware do seguidor solar (da esquerda para a direita: sensores LDR, MPS430, Motores Servo).

2.2 Descrição de Software

Cada LDR é no circuito funciona como um divisor de tensão ao ser montado com um outro resistor. A saída deste divisor de tensão é atribuída a um pino do microcontrolador e então variáveis serão atribuídas para guardar o valor de cada um dos quatro LDR's.

Para acionar o microcontrolador, são utilizados dois conjuntos com dois LDR's cada um. Um conjunto controla o movimento azimutal e outro conjunto controla o ângulo de declinação.

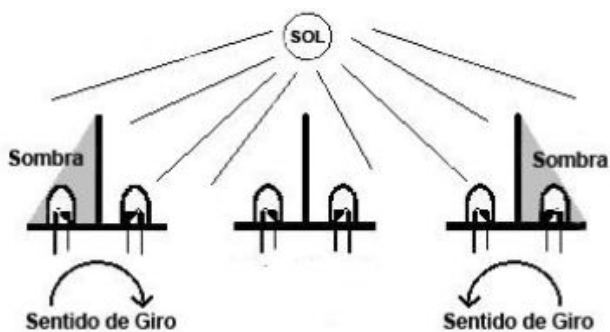


Figura 5 - Perfil "T" separando os LDR's de um conjunto

Os LDR's de cada conjunto são separados um do outro por meio de um perfil "T" conforme a Figura 4. O microcontrolador é acionado quando existe uma diferença entre as impedâncias dos LDR's. O microcontrolador envia um pulso para movimentação (pwm) ao motor quando nota essa disparidade e reposiciona o sistema até que a discrepância entre as impedâncias seja mínima.

Um dos conjuntos de LDR's compara a intensidade luminosa entre o lado direito e o lado esquerdo enquanto o outro conjunto compara os valores de um referencial em cima e outro abaixo conforme os referenciais da Figura 6.

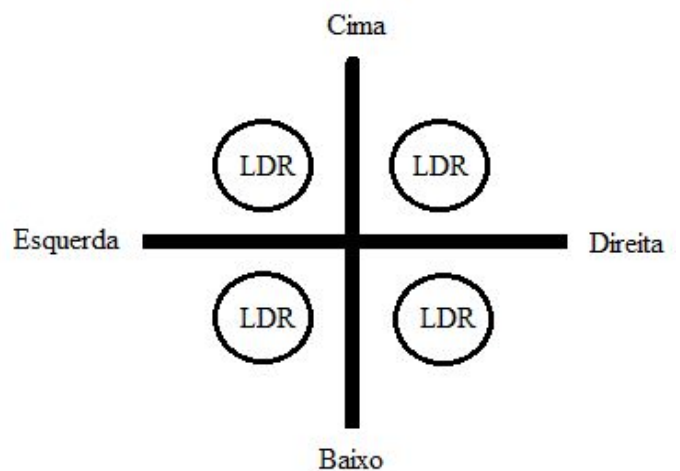


Figura 6 - Referencial de orientação utilizado

2.3 Protótipo

Para um primeiro protótipo funcional, foi utilizado o Arduino Uno pois assim é possível utilizar o Energia (equivalência do Arduino para o MSP430).

O sistema foi montado e testado conforme o esquemático da Figura 7 utilizando 4 LDR's, dois servo motores SG90, 4 resistores de 10K ohms e um Arduino Uno. Além disso, para validação do teste, o código compilou também na IDE Energia.

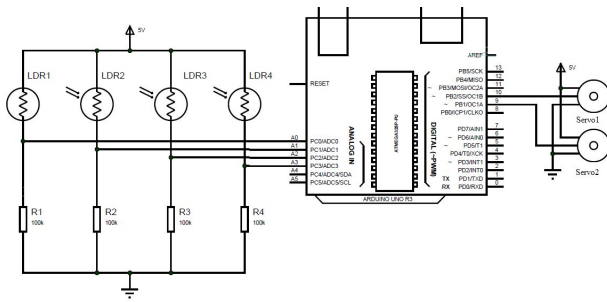


Figura 7 - Esquemático de teste do protótipo

A partir do código de teste do protótipo (Anexo 1), é possível ver que os dados dos divisores de tensão dos LDR's são entradas de 4 pinos do Arduino onde seu valor é armazenado analogicamente. Também são criadas duas variáveis para controlar os servo motores.

O loop (linha 35) utiliza das variáveis que armazenam os valores dos LDR's de acordo com a incidência para fazer comparações entre os dois LDR's de cada conjunto. No primeiro conjunto, é comparado a incidência entre os lados direito e esquerdo (observado no primeiro if na linha 45). Enquanto o segundo conjunto compara os valores de incidência entre a parte de cima e a parte de baixo (observado no segundo if na linha 59).

Ainda dentro do loop, o servo R1 é controlado a partir dos dados do primeiro conjunto e o servo R2 é controlado com os dados do segundo conjunto. Após cada análise nos valores de incidência de luminosidade de cada conjunto os motores são movimentados até que a discrepância entre os valores analisados seja mínima.

3. Referências

- [1] Manual de engenharia para sistemas fotovoltaicos. Rio de Janeiro: CEPEL - CRESESB. Março de 2014.
- [2] Roper, L. David (24 de agosto de 2011). World Photovoltaic Energy.
- [3] Água quente solar - Caracterização do Solar Térmico em Portugal 2008. Agência para a Energia.
- [4] Disponível em <http://www.portalsolar.com.br/blog-solar/painel-solar/seguir-solar---tracker-vantagens-e-desvantagens-parte-1.html>

[5] Disponível em <http://www.brighthub.com/environment/renewable-energy/articles/76226.aspx>.

[6] GOETZBERGER, A.; HEBLING, C.; SCHOCK, H.-W. Photovoltaic materials, history, status and outlook. Materials Science and Engineering R, v. 40, p. 1-46, 2003.

[7] GREEN, M. A. Photovoltaics: technology overview. Energy Policy, v. 28, p. 989-998, 2000.

[8] OLIVEIRA, Fernanda P. Monografia: Célula Fotovoltaica de Silício. São Paulo: USP, 2010

4. Anexos

4.1 Código de teste do protótipo

```

1  #include <Servo.h>
2  //Inclui biblioteca de servos
3
4  Servo servoR1;
5  // Cria variaveis para controlar servos
6  Servo servoR2;
7  // Cria variaveis para controlar servos
8
9  int ldr_E = A2; // Ldr da esquerda
10 int ldr_D = A3; // Ldr da direita
11 int ldr_C = A0; // Ldr de cima
12 int ldr_B = A1; // Ldr de baixo
13
14 // Posicao inicial dos servos
15 int valR1 = 90;
16 int valR2 = 135;
17
18 //Variaveis para guardar valores
19 //analogico dos pinos
20 int val_E;
21 int val_D;
22 int val_C;
23 int val_B;
24
25 // Tempo de delay dos servos
26 int delay_movimento= 100;
27
28 void setup()
29 {
30 // Atribui pino aos servos R1 e R2
31   servoR1.attach(10);
32   servoR2.attach(9);
33 }

```

```

34
35 void loop()
36 {
37     //leitura analógica do ldr de acordo
38     // com a incidência solar
39     val_E = analogRead(ldr_E);
40     val_D = analogRead(ldr_D);
41     val_C = analogRead(ldr_C);
42     val_B = analogRead(ldr_B);
43
44     //comparação dos ldr para estabilidade
45     if (val_E - val_D > 2 || val_E - val_D < -2)
46     {
47         if (val_E > val_D && valR1 > 0)
48         {
49             valR1--;
50         }
51         if (val_D > val_E && valR1 < 180)
52         {
53             valR1++;
54         }
55     }
56
57     //comparação dos ldr para estabilidade
58     if (val_C - val_B > 2 || val_C - val_B < -2)
59     {
60         if (val_C > val_B && valR2 > 90)
61         {
62             valR2--;
63         }
64         if (val_B > val_C && valR2 < 180)
65         {
66             valR2++;
67         }
68     }
69
70     //posição de acordo com o valor calculado
71     servoR1.write(valR1);
72     servoR2.write(valR2);
73
74     // Espera o servo se mover até a posicao
75     delay(delay_movimento);
76
77 }

```