



Universidade de Brasília - UnB
Faculdade UnB Gama - FGA
Projeto Integrador de Engenharias 2
Aspirador de pó autônomo

Brasília, DF
2016



Grupo 11

Aspirador de pó autônomo

Projeto realizado durante a disciplina de Projeto Integrador 2 dos cursos de Engenharias da Universidade de Brasília.

Universidade de Brasília - UnB

Faculdade UnB Gama - FGA

Orientador: Prof. Dr. Alex Reis

Prof. Dr. Rhander Viana

Prof. Dr. Sébastien Roland Marie Joseph Rondineau

Brasília, DF

2016

Grupo 11 Aspirador de pó autônomo/ Grupo 11. – Brasília, DF, 2016- 50
p. : il. (algumas color.) ; 30 cm.
Orientador: Prof. Dr. Alex Reis
Prof. Dr. Rhander Viana
Prof. Dr. Sébastien Roland Marie Joseph Rondineau
Relatório de Projeto de Engenharia – Universidade de Brasília - UnB
Faculdade UnB Gama - FGA , 2016.
1. Robô. 2. Limpeza. I. Prof. Dr. Alex Reis
Prof. Dr. Rhander Viana
Prof. Dr. Sébastien Roland Marie Joseph Rondineau. II. Universidade de Brasília.
III. Faculdade UnB Gama. IV. Aspirador de pó autônomo
CDU 02:141:005.6

Lista de ilustrações

Figura 1 – Aspirador de Pó Compacto Home UP.	10
Figura 2 – Aspirador de pó Ecovacs Beebot D35.	10
Figura 3 – Aspirador de Pó robô Fun Clean.	11
Figura 4 – Aspirador de Pó Ropo Glass.	11
Figura 5 – Aspirador de pó robô Deboot 4.	12
Figura 6 – Aspirador de pó Ecovacs D63.	12
Figura 7 – Aspirador Roomba 620 iRobot.	13
Figura 8 – Estrutura Analítica do Projeto do R2-PI2.	16
Figura 9 – Bateria de 14.4v.	18
Figura 10 – Bateria de 12.4v.	18
Figura 11 – Bateria de 18v.	18
Figura 12 – Rascunho da estrutura - Solução 1	20
Figura 13 – Propriedades mecânicas do alumínio.	21
Figura 14 – Kit motor redução.	21
Figura 15 – Roda do tipo esfera.	22
Figura 16 – Estrutura circular de integração dos subsistemas.	23
Figura 17 – Valores de propriedades mecânicas do Acrílico	23
Figura 18 – Conectores magnético modelo Sony Xperia.	24
Figura 19 – Estrutura da base de recarga.	25
Figura 20 – Demonstração da equação da continuidade, equação que descreve a conservação de massa do escoamento.	26
Figura 21 – Simulação do Ansys com o fluxo de massa de um cooler comercial.	27
Figura 22 – Circuito de um sensor de proximidade usando LED emissor de infra- vermelho e um fototransistor.	28
Figura 23 – Esquema de funcionamento do sensor de obstáculos por IR (infraver- melho).	29
Figura 24 – CI CMOS 4051 multiplexador/demultiplexador de 8 canais.	30
Figura 25 – Arduíno Mega.	31
Figura 26 – Módulo WiFi ESP8266	32
Figura 27 – Raspberry Pi 2 B.	32
Figura 28 – Sistema de controle representado em blocos. Fonte (MELLO, 2016).	34
Figura 29 – Diagrama de blocos de um sistema de controle. Fonte (MELLO, 2016).	34
Figura 30 – Diagrama de blocos do sistema de controle do R2-PI2. Fonte (MELLO, 2016).	35
Figura 31 – Configurações da Ponte H.	37
Figura 32 – Ponte H.	37

Figura 33 – Sistema de funcionamento de um encoder absoluto.	39
Figura 34 – Módulo encoder.	40
Figura 35 – Arquitetura de comunicação do sistema	40
Figura 36 – Processo geral de desenvolvimento da solução.	45
Figura 37 – Processo metodológico de desenvolvimento da solução.	47
Figura 38 – Cronograma do projeto	49

Lista de tabelas

Tabela 1 – Descrição do Problema	9
Tabela 2 – Equipe do projeto R2-PI2	14
Tabela 3 – Equipe - Áreas de atuação	15
Tabela 4 – Requisitos do sistema	17
Tabela 5 – Especificação motor de redução	22
Tabela 6 – Especificações roda tracionada	23
Tabela 7 – Valores das propriedades mecânicas do PVC	24
Tabela 8 – Matriz de probabilidade de riscos do R2-PI2.	43
Tabela 9 – Matriz de impacto de riscos.	43
Tabela 10 – Matriz de probabilidade e impacto.	44
Tabela 11 – Legenda matriz de probabilidade	44

Lista de abreviaturas e siglas

Fig. Area of the i^{th} component

456 Isto é um número

123 Isto é outro número

lauro cesar este é o meu nome

Sumário

1	INTRODUÇÃO	9
1.0.1	Problema Geral	9
1.0.2	Problemas Específicos	9
1.0.3	Pesquisa de Mercado	9
1.0.4	Proposta	13
1.0.5	Objetivo Geral	13
1.0.6	Objetivos Específicos	13
1.0.7	Equipe e Responsabilidades	13
1.0.8	Política de Comunicação da Equipe	15
1.0.9	Organização do Trabalho	15
2	SOLUÇÃO PROPOSTA	16
2.1	Requisitos do sistema	16
2.2	Alimentação	17
2.3	Navegação	19
2.4	Estrutura e Locomoção do robô	19
2.4.1	Solução 1	19
2.4.2	Solução 2	21
2.5	Estrutura da Base de Recarga	24
2.5.1	Solução	24
2.6	Sucção	25
2.6.1	Solução	25
2.7	Sensoriamento	28
2.7.1	Contextualização	28
2.7.2	Instrumentação	28
2.7.2.1	Sensor de distância por infravermelho	28
2.7.2.2	Demultiplexador	29
2.7.2.3	Medidor de Bateria	30
2.7.3	Hardware para Comunicação	30
2.7.3.1	Arduíno	31
2.7.3.2	Módulo de WiFi	32
2.7.3.3	Raspberry Pi	32
2.7.4	Controle	33
2.7.4.1	Formas de controle de Sistemas	33
2.7.4.1.1	Sistema de Controle do R2-PI2	35

2.8	Comunicação	40
2.8.1	Base de recarga	41
2.9	Interface	41
3	PLANO DE GERENCIAMENTO DE RISCOS	42
3.1	Processo de Gerenciamento de Riscos	42
3.2	Responsabilidade dos Riscos da Equipe do Projeto	42
3.3	Probabilidade e Impacto de Riscos	43
3.3.1	Matriz de Risco e Probabilidade	43
3.3.2	Matriz de Impacto dos Riscos	43
3.4	Planejamento de Resposta aos Riscos	44
4	METODOLOGIA	45
4.1	Metodologia	45
4.1.1	Cronograma	48
	Referências	50

1 Introdução

A sujeira acumulada ao longo do dia nem sempre necessita de uma limpeza profunda, uma simples passada de vassoura ou um aspirador de pó resolve o problema. Porém muitas vezes há pouca disposição para executar esta tarefa ou até mesmo falta de tempo. Para evitar o acúmulo de poeira, manter o ambiente limpo e sem a interferência humana, será desenvolvido um mecanismo autônomo capaz de aspirar as impurezas: o R2-PI2. O equipamento será composto de um robô móvel que realizará a aspiração e uma base fixa. O robô voltará para a base quando a bateria estiver acabando o que permite que o usuário não tenha a necessidade de carregá-lo manualmente. O objetivo do aspirador robô é garantir a limpeza do ambiente de forma automática com o mínimo de interação com o usuário.

1.0.1 Problema Geral

Para a melhor compreensão do desenvolvimento do R2-PI2, foi elicitado com a equipe de desenvolvimento um problema principal que o robô irá solucionar. A tabela a seguir demonstra a descrição deste problema.

Tabela 1 – Descrição do Problema

O problema de	Sujeira acumulada nos cômodos da casa
Afeta	Residentes da moradia sem tempo pra limpezas
Cujo impacto é	Problemas de respiração e de saúde
Uma solução seria	Um aspirador de pó automatizado

1.0.2 Problemas Específicos

1.0.3 Pesquisa de Mercado

Atualmente, já existem outros robôs que também fazem limpeza automatizada. Para fins de pesquisa de mercado, foram encontrados os seguintes robôs:

- **Aspirador de Pó Compacto Home UP:**

O aspirador de pó inteligente tem um design compacto que permite entrar embaixo de sofás e camas, para remover a poeira. A opção tem armazenamento de até 400 ml com saco coletor e oferece escovas laterais. O aparelho funciona por bateria recarregável e está disponível na cor preto. A garantia do fornecedor é de 6 meses

e ele tem dimensões de 400 x 345 x 135 mm, com peso de 2 Kg. O preço fica em torno de R\$ 819 em lojas online nacionais.



Figura 1 – Aspirador de Pó Compacto Home UP.

- **Aspirador de pó Ecovacs Beebot D35:**

O modelo da Ecovacs é equipado com sensores para evitar quedas ou bater em objetos, por exemplo. O aspirador de pó tem filtro bactericida e há uma bateria interna que dura cerca de 1 hora. É possível programar para fazer uma limpeza automática durante o dia e a garantia é de 1 ano. O design compacto permite entrar em espaços com 6 cm de altura e nas dimensões ele tem 300 x 290 x 50 mm, com peso de 2,2 kg. O aspirador robô pode ser comprado com preço a partir de R\$ 954.



Figura 2 – Aspirador de pó Ecovacs Beebot D35.

- **Aspirador de Pó robô Fun Clean:**

O aspirador inteligente da Fun Clean tem funções programáveis para limpeza automática, é equipado com controle remoto, sensores para evitar quedas e bateria

recarregável na base. O design circular na cor vermelha oferece luzes e tem funcionamento bivolt. A garantia é de 3 meses e nas dimensões estão 340 x 340 x 90 mm, com peso de 2,8 kg. Sobre o preço, o aparelho pode ser encontrado a partir de R\$ 991 em lojas online nacionais.



Figura 3 – Aspirador de Pó robô Fun Clean.

- **Aspirador de Pó Ropo Glass:**

A opção da Ropo Glass também oferece funções smart para ajudar na limpeza da casa. Está disponível controle remoto e limpeza programável, podendo ser usado em diferentes tipos de piso como madeira, cerâmicos e até carpetes. Por dentro está uma bateria recarregável que dura cerca de 2 horas, lâmpada UV de esterilização, painel touch iluminado e sensores para evitar batidas e quedas. Nas medidas estão 500 x 320 x 160 mm com peso de 3,1 kg. A garantia é de 6 meses e o preço a partir de R\$ 1.393 em lojas online na cor preto.



Figura 4 – Aspirador de Pó Ropo Glass.

- **Aspirador de pó robô Deboot 4:**

Com uma configuração mais completa, o modelo Deboot 4 da Ecovacs tem função dupla de limpeza à vácuo e permite aspirar, varrer e até passar pano no piso da casa, com ações simultâneas. Por dentro está uma bateria recarregável e permite limpar embaixo os móveis ou nos cantos, com luzes indicadoras no painel. As funções programáveis permitem fazer limpezas automáticas, oferece sensores anti-choque e tem funcionamento por controle remoto. O preço é de R\$ 1.399 em lojas virtuais brasileiras.

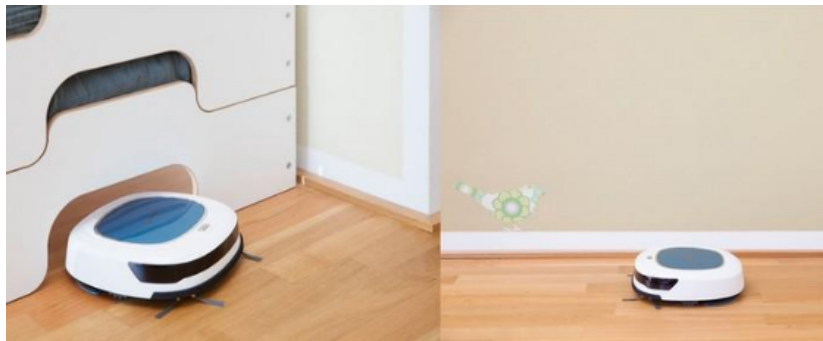


Figura 5 – Aspirador de pó robô Deboot 4.

- **Aspirador de pó Ecovacs D63:**

O modelo D63 da Ecovacs vem recursos extras no aspirador de pó inteligente, com filtro antibactericida e detectores inteligentes de poeira e anti-choque. O usuário consegue programar horário da limpeza e tem quatro modos automáticos, para todo o local, ambientes específicos ou cantos. Permite uso em piso de madeira cerâmica, mármore e carpete, com dimensões de 340 x 340 x 100 mm e peso de 2,7 kg. O modelo tem preço a partir de R\$ 1.872 em lojas online.



Figura 6 – Aspirador de pó Ecovacs D63.

- **Aspirador Roomba 620 iRobot:**

O modelo iRobot da Roomba permite ajustar funções smart e faz a limpeza em três etapas, de forma mais completa. A tecnologia AeroVac ajuda a recolher os resíduos durante o uso e a bateria dura cerca de 90 minutos. Estão disponíveis sensores para detectar poeira, o design tem laterais macias para não arranhar os móveis, além de identificar escadas. O aparelho pode ser usado em pisos de madeira, cerâmica e até carpetes. O tamanho é de 330,2 x 330,2 x 128 mm com peso de 3,6 kg e garantia de 12 meses. O preço fica em torno de R\$. 2.099 no Brasil, no modelo de cor branca.



Figura 7 – Aspirador Roomba 620 iRobot.

1.0.4 Proposta

Diante dos problemas apresentados acima, qual a proposta deste trabalho?

1.0.5 Objetivo Geral

1.0.6 Objetivos Específicos

- Objetivo 1
- Objetivo 2

1.0.7 Equipe e Responsabilidades

A equipe do projeto está distribuída de acordo com a Tabela 2. Ou seja, é uma equipe formada por 14 (catorze) estudantes, distribuídos em 5 (cinco) engenharias distintas, o que torna a gestão e distribuição do conhecimento uma tarefa bastante complicada.

Tabela 2 – Equipe do projeto R2-PI2

Nome	Matricula	Engenharia
Kaio Diego de Araujo Coelho	12/0123673	Eletrônica
Laryssa Lorrany Olinda Costa	12/0060973	Eletrônica
Mônica Damasceno Cavalcante Castelo Branco	10/0037097	Eletrônica
Rafael Fazzolino Pinto Barbosa	11/0136942	Software
Ricardo Gonçalves Teixeira	12/0021561	Software
João Paulo Siqueira Ribeiro	12/0014378	Software
Thais Soares Monteiro	11/0066561	Energia
Pedro Henrique de Queiroz Rocha	11/0083890	Energia
Jair Jorge Medeiros	11/0013760	Energia
Hildoglas Botelho Chaves	11/0121104	Energia
Luan de Oliveira Noletto	11/0128419	Energia
Rafael de Souza Freitas	11/0019300	Automotiva
Yago Henrique Melho Honda	12/0042840	Aeroespacial
Márcia Aline Ribeiro Silva	12/0017806	Aeroespacial

Como estamos trabalhando com áreas de conhecimento distintas, vê-se a necessidade de buscar maneiras que possam garantir maior equilíbrio de conhecimento na equipe, seja relacionado ao processo de desenvolvimento ou à áreas específicas de cada sub-sistema. Com este objetivo, adotamos o papel de *Scrum master* como um facilitador durante as *sprints* de desenvolvimento.

Entretanto, a simples adoção deste papel pode não garantir a distribuição do conhecimento pela equipe, desse modo optou-se por rotacionar o papel de *scrum master* entre os integrantes. Fazendo com que cada integrante tenha a oportunidade de vivenciar esta experiência pelo período de uma *sprint*, ou seja, 2 (duas) semanas.

A distribuição das responsabilidades em relação ao desenvolvimento da solução estão de acordo com a Tabela 3, onde estão destacados os sub-sistemas presentes na solução.

Tabela 3 – Equipe - Áreas de atuação

Eletrônica	Instrumentação
	Comunicação
Software	Navegação
	Interface
	Alimentação
Energia	
Automotiva e Aeroespacial	Estrutura
	Locomoção
	Sucção

1.0.8 Política de Comunicação da Equipe

Para a comunicação do grupo foram escolhidas algumas ferramentas de comunicação para facilitar a organização do grupo. De maneira informal foi adotado o aplicativo *Whatsapp*. Como foi adotado o *Scrum*, para o gerenciamento do projeto, está sendo utilizado o *Trello*¹ para organizar todas as atividades a serem feitas e registrar as que já estão prontas, utilizando a técnica de Kanban. Para compartilhar e editar documentos para os pontos de controle foi criada uma pasta no *Google Drive*².

A última ferramenta para a comunicação do grupo é a plataforma *Slack*³, que funciona como um chat, podendo criar canais de comunicação que apenas os interessados no assunto entram no canal facilitando a troca de informações sobre determinado assunto ou sobre determinada parte do projeto. Além do canal geral com todos os integrantes onde ocorre a discussão com o grupo todo, um canal criado no *Slack* e bastante importante é o *daily*, onde cada um deve, diariamente, descrever o que fez no dia para o Projeto, para facilitar o controle do grupo.

1.0.9 Organização do Trabalho

Apresentar aqui a organização do documento (links pra todas as seções).

¹ www.trello.com

² www.drive.google.com

³ www.slack.com

2 Solução Proposta

Primeiramente começamos com a apresentação da solução proposta (tarefa que está com o Jair), sem apresentar nenhum detalhe técnico nem nada parecido, apenas explicando o funcionamento da solução.

Esta solução está organizada segundo a EAP (Estrutura analítica do projeto) apresentada na Figura 8, destacando os entregáveis e seus sub-sistemas ao longo de todo o projeto.

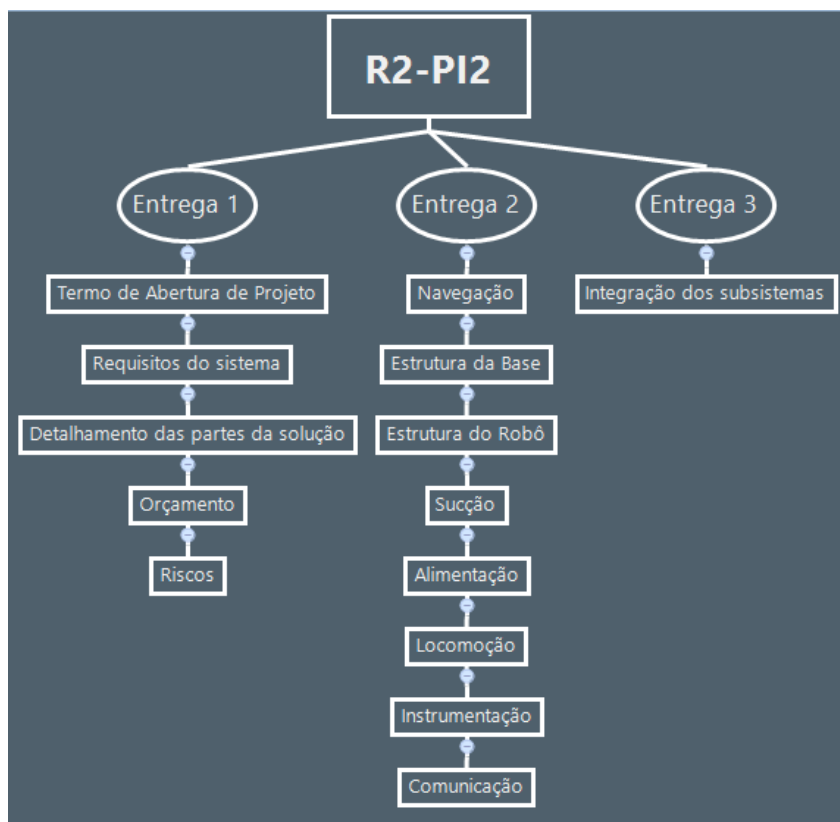


Figura 8 – Estrutura Analítica do Projeto do R2-PI2.

2.1 Requisitos do sistema

Os requisitos do sistema estão apresentados na tabela 4.

Tabela 4 – Requisitos do sistema

<i>Requisitos Gerais</i>	<i>Requisitos Específicos</i>
Limpar um cômodo	Aspirar o pó
	Se locomover pelo ambiente
	Responder a obstáculos no ambiente
	Se comunicar com a central de processamento
Se recarregar sozinho	Retornar a base
	Gerenciar status da bateria
	Recarregar a bateria
Possuir sistema de controle a distância	Possuir sistema de acompanhamento do status do robô
	Possuir sistema de agendamento de limpeza
	Possuir sistema de start/stop
	Gerar relatório de atividades

2.2 Alimentação

A equipe de engenharia de energia tem como meta desenvolver o sistema de alimentação para o funcionamento do robô aspirador. Existem diversas possibilidades de fornecer a energia necessária pra suprir a potência requerida pelo sistema, sendo que a mais usual seria a utilização de baterias, que podem ser sintetizadas como um conjunto de pilhas responsável por transformar energia química em energia elétrica, por meio de duas placas de composição diferente, chamadas eletrodos, sendo sempre um positivo e um negativo.

A fonte de alimentação ideal para o sistema segue alguns requisitos essenciais, como ter autonomia mínima de 30 minutos (tempo suficiente para aspirar um cômodo). Alguns parâmetros como tensão e corrente ainda não podem ser definidos nesta etapa do projeto. Buscando as alternativas disponíveis dentro desse universo nos deparamos com a opção das baterias NIMH, que apresenta uma gama com alguns modelos disponíveis e com valores variáveis de tensão e corrente.

A recarga dessas baterias varia de acordo com a potência fornecida por cada uma, no entanto alguns fabricantes produzem carregadores que retiram a tensão alternada de 220v, 60Hz para a tensão contínua da bateria escolhida. O manual do carregador informa o tempo máximo de recarga de 45 minutos para o modelo mais potente de bateria, número esse que pode ser de apenas 15 minutos em alguns casos. Dentre as opções disponíveis, estão dispostas três nas imagens abaixo (18v, 14.4v e 12.4v/ 3,3Ah e 2,6Ah).



Figura 9 – Bateria de 14.4v.



Figura 10 – Bateria de 12.4v.



Figura 11 – Bateria de 18v.

Uma outra alternativa para suprir a alimentação do aspirador seria o uso de supercapacitores. Tal opção oferece um valor consideravelmente maior de ciclos de carga (10 000 contra 400-6000), além um tempo de recarga muito reduzido se comparado com as baterias. Entre os fatores desfavoráveis pode-se citar a fragilidade, que acarreta em um maior cuidado no manuseio, o elevado custo de mercado além da falta de informações técnicas obtidas até o momento.

2.3 Navegação

A solução referente à navegação possui enfoque principal no algoritmo de controle que trabalhará a trajetória a ser percorrida, a identificação de obstáculos e replanejamento da trajetória e a lógica de controle para retorno à base. Diversas possibilidades foram estudadas e analisadas, desde o planejamento de rota partindo com formato espiral, até trajetórias aleatórias com simples desvios de obstáculos.

A partir de comparações e estudo de concorrentes, como o robô *Roomba*¹, por exemplo, observou-se que na grande maioria, o sistema de navegação escolhido pelos fabricantes é baseado em trajetórias aleatórias. Segundo (ABRANTES, 2015), a utilização de navegação aleatória garante um bom desempenho, já que com o passar do tempo, o robô consegue acessar o cômodo como um todo. Dessa forma, optou-se pela utilização de um algoritmo de navegação baseado em trajetória aleatória para o desenvolvimento do sistema *R2-PI2*.

Um dos grandes problemas encontrados na navegação é referente a volta à base por parte do robô. Identificar onde a base se encontra e traçar uma rota até a mesma é uma tarefa que necessita de algumas ferramentas, como a utilização de sinais e sensores para comunicação entre a base e o robô. Para isso, optou-se pela utilização de 3 (três) sensores infra-vermelho emitidos pela base com uma angulação de 45° entre eles, fazendo com que o robô possa identificar o sinal e navegar até sua fonte, a base.

2.4 Estrutura e Locomoção do robô

O robô, de forma autônoma, deve percorrer todo o cômodo escolhido para limpá-lo para isso deve ser desenvolvido todo o sistema de locomoção dele, incluindo as rodas, motor, caixa de redução e todo o estudo dinâmico relacionado. Foram cogitadas duas soluções para a estrutura do robô e sua forma de locomoção, de forma que a segunda solução foi escolhida. A escolha da segunda solução se justifica com base nos requisitos do sistema de sensoramento quanto a posição de sensores pela estrutura e devido ao maior erro propagado pela primeira solução na navegação inercial do sistema.

2.4.1 Solução 1

O robô seria composto de uma chapa retangular de alumínio de 400mm x 300mm x 5mm, que servirá como base para a distribuição e união dos componentes do projeto. Essa base retangular poderá ser usinada para outra forma caso haja necessidade de diminuição do tamanho do robô. O material escolhido para a base foi o alumínio pela sua leveza, resistência e preço. Sua área de superfície é capaz de abrigar todos os componentes do

¹ <https://www.irobot.com.br/>

aspirador e ainda possui espaços para criar novas soluções ou até mesmo de componentes para a refrigeração dos subsistemas do robô.

O sistema de tração dessa base será feito por uma esteira tipo lagarta, muito utilizada em tanques de guerra. Esse sistema é bastante robusto e aguentaria o peso de toda a estrutura sem problemas. Isso tiraria a necessidade de colocar um sistema de suspensão.

A estrutura do aspirador e seus componentes:

- 2 motores com caixa de redução ligados a chapa de alumínio;
- Os eixos que ligaram as rodas a chapa de alumínio serão feitos com aço e serão usinados nas pontas para fazer roscas que irão fixar as rodas;
- 4 engrenagens grandes que serão utilizadas como rodas;
- 2 engrenagens menores que irão ser ligadas direto nos dois motores;
- Conectores múltiplos, do tipo que se usa em chuveiros para ligar os eixos na chapa de alumínio;
- Correntes de bicicleta que ligaram as engrenagens e farão o papel de esteira.

Entre esses dois sistemas foi escolhido o segundo pela sua construção ser mais robusta e suporta mais os esforços que será submetido o robô. Um grande problema do primeiro sistema é que a sustentação da estrutura se daria no próprio eixo do motor, que é de plástico, o que poderia causar a quebra do sistema, já no segundo sistema a sustentação é feita nos eixos, que são feitos de aço.

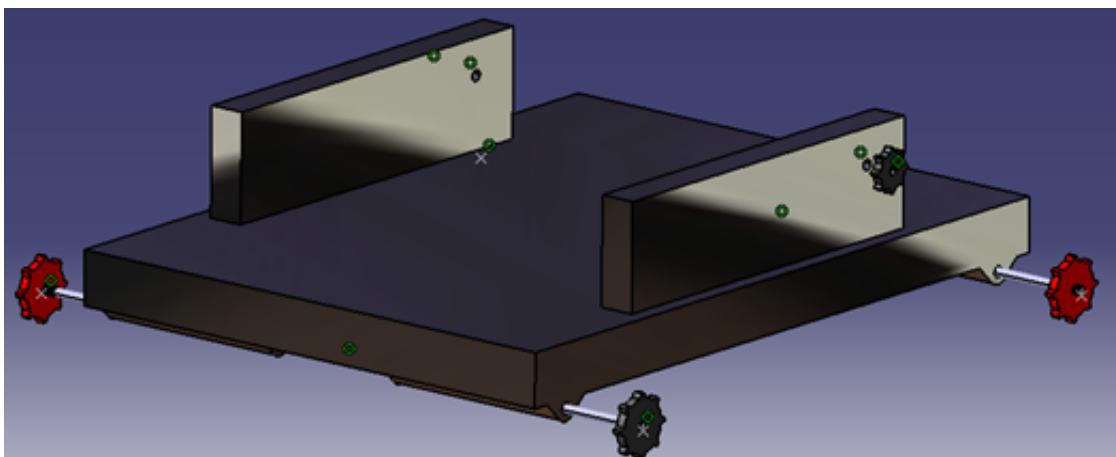


Figura 12 – Rascunho da estrutura - Solução 1

2.4.2 Solução 2

O robô aspirador terá forma circular. Esse formato foi escolhido para facilitar as manobras de curvas, aumentando a área que ele irá percorrer. Outra vantagem que esse formato fornece é a questão do controle autônomo dele, assim facilita a distribuição dos sensores e o próprio controle do movimento do robô, pois resulta em menos erros. A estrutura do robô deve ser tal para suportar as cargas dos equipamentos do interior do robô como os sensores, motores, coolers e o sistema de sucção sem que sofra deformações. Além dessas forças deve-se também ser resistente à fadiga, já que estará sujeito a cargas contínuas e repetidas, e a impactos contra objetos ou paredes. Um material que já é utilizado em muitas aplicações pois apresenta boas propriedades é o Alumínio. A tabela a seguir mostra alguns valores das propriedades mecânicas do alumínio.

ARRUMAR TABELA!!!!

Liga ABNT ASTM	DIN	Tempera	Limite de Resistência à Tração Mpa (N/mm²)Min.	Limite de Resistência à Tração Mpa (N/mm²)Máx.	Limite de Escoamento Mpa (N/mm²)Min.	Alongamento Mínimo "50mm"(%)	Dureza Brinell (HB)
1050	Al99,5	O	55	95	15	22	20
		H14	95	130	70	3	26

Figura 13 – Propriedades mecânicas do alumínio.

Então será construída uma base circular de alumínio de 40 cm de diâmetro.

Com relação a movimentação do robô 3 rodas serão suficientes para garantir o equilíbrio. Duas rodas serão tracionadas uma livre. A roda livre é do tipo esfera e as outras duas serão de um kit motor redução, que junto à roda está montado o motor com uma caixa de redução para aumentar o torque. A mudança de direção e giro do robô é realizada alternando a potência fornecida em cada roda ou invertendo o sentido de rotação, por exemplo para fazer com que ele gire para a esquerda, deve diminuir a potência da roda esquerda e manter a potência da roda direita. As figuras seguintes ilustram as rodas e motores utilizados.



Figura 14 – Kit motor redução.

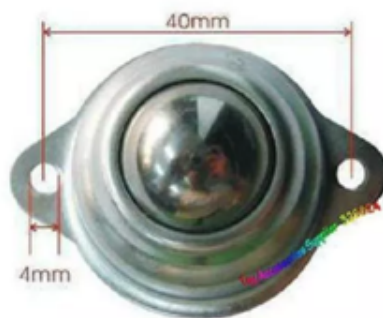


Figura 15 – Roda do tipo esfera.

As especificações da roda e do motor são mostradas na tabela 5:

Tabela 5 – Especificação motor de redução

Especificação Motor	
<i>Tamanho</i>	69x37x22,7mm
<i>Peso</i>	29g
<i>Formato</i>	90 graus
<i>Tensão de operação</i>	3 a 6V
<i>Relação de transmissão</i>	1:120
<i>Velocidade a 3V(sem carga)</i>	100 rpm
<i>Corrente a 3V(sem carga)</i>	60 mA
<i>Corrente a 3V(com carga)</i>	260 mA
<i>Torque a 3V</i>	1.20 kgf-cm
<i>Velocidade a 6V(sem carga)</i>	200 rpm
<i>Corrente a 6V(sem carga)</i>	71 mA
<i>Corrente a 6V(com carga)</i>	470 mA
<i>Torque a 6V</i>	1.92 kgf-cm
<i>Diâmetro externo do eixo</i>	5,4 mm "I"

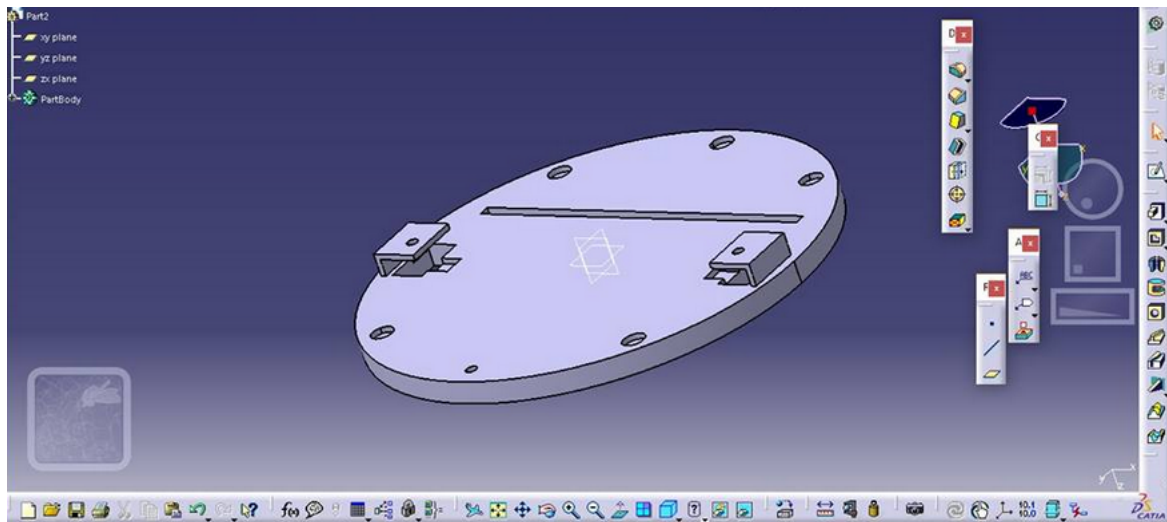


Figura 16 – Estrutura circular de integração dos subsistemas.

Tabela 6 – Especificações roda tracionada

Especificação da Roda	
<i>Material</i>	Roda plástica com pneu de borracha.
<i>Diâmetro externo</i>	65 mm
<i>Largura pneu</i>	26 mm
<i>Diâmetro interno para engate do eixo</i>	5,4 mm "I"

A parte superior da estrutura, ou seja, a tampa, será fabricada em PVC ou em acrílico. A escolha de um material plástico deve-se a facilidade de manuseio, facilitando molda-lo à forma desejada. Deixa a estrutura mais leve, fazendo com que o motor realize menos trabalho, e pode suportar valores altos de cargas, resistindo a impactos. O material acrílico (METACRILATO DE METILA) possui (densidade relativa de 1.19 g/cm³), resistente a água e boa resistência segundo a Figura 17: ARRUMAR TABELA!!!!

MECÂNICAS	MÉTODO DE ENSAIO	UNIDADE	VALORES	
			CHAPAS CAST	EXTRUSADAS
Resistência à tração	ISO 527	MPa	min. 70	min. 60
Resistência à flexão	ISO 178	MPa	110	110 a 115
Resistência ao impacto Charpy	ISO 179/1fU	KJ/m ²	min. 13	min. 8
Dureza Rockwell	ISO 2039-2	Escala M	100	90 a 95

Figura 17 – Valores de propriedades mecânicas do Acrílico. Adaptado de Indac.

Na tabela 7 são apresentados os valores referentes ao PVC.

Tabela 7 – Valores das propriedades mecânicas do PVC

<i>Materiais</i>	<i>Resistência a tração (N/mm²)</i>	<i>Módulo de elasticidade (kN/mm²)</i>	<i>Densidade (kg/m³)</i>
PVC	55	3.5	1400

Ambos os materiais apresentam boa resistência à tração e podem ser aplicados ao projeto e irão proteger os circuitos, baterias, motores e outros equipamentos sensíveis em seu interior. A placa de acrílico ou de PVC cortado e usinado para se encaixar na estrutura montada utilizando parafusos e porcas. Os parafusos irão facilitar o trabalho de encaixe e desencaixe da tampa de acrílico para ajustes e limpezas das peças, além de fixar melhor. Se a tampa fosse colada na estrutura não haveria essa possibilidade.

2.5 Estrutura da Base de Recarga

O robô terá uma base de recarga automática responsável pelo guiamento do sistema pelo ambiente, pelo recarregamento da bateria e por abrigar e alimentar o Raspberry Pi que fará os cálculos de movimento do sistema.

2.5.1 Solução

O requisito é que o robô ao identificar que está com bateria baixa irá seguir para a base seguindo o sinal emitido por ela. A estrutura da base não necessita ter grande porte, por ser fixa e possuir menos equipamentos em seu interior. A base terá uma carcaça quadrada de dimensões 250x250x200mm, como se fosse uma caixa e assim como o robô aspirador, será feito em acrílico ou PVC pela leveza, resistência e custo. Como é uma peça de plástico também evitará condução de corrente, mantendo a proteção do usuário contra choques. O conector será do tipo magnético, pois no momento em que for ocorrer o encaixe entre as peças do conector, esta possa ser feita de modo mais certo e ficará na face oposta à que fica apoiada na parede.



Figura 18 – Conectores magnético modelo Sony Xperia.

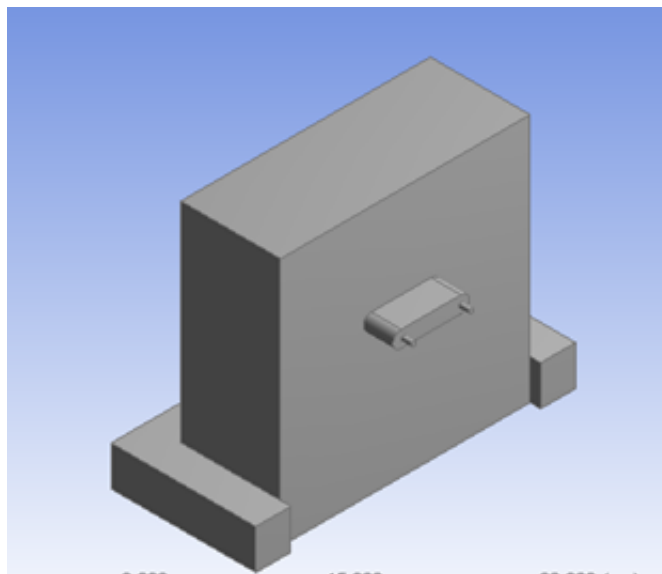


Figura 19 – Estrutura da base de recarga.

2.6 Sucção

Dentro dos principais objetivos, é necessário construir de forma objetiva um aspirador de pó. Deve-se projetar um sistema de sucção eficiente para que sugue desde de partículas de poeiras a resto de alimentos, estudo da dinâmica do processo, ou seja, o fluxo de ar dentro do motor do aspirador. Há dois tipos principais de modelos para ser utilizado em aspiradores de pó, um é o mais clássico utilizando ventiladores controlados por motores elétricos fazendo com que a pressão no interior do motor seja menor que a do ambiente e a diferença de pressão força o ar a entrar no aspirador seguindo até encontrar uma saída. Um filtro é colocado antes do ventilador para que seja separado a poeira do ar. O outro tipo é chamado de ciclone e não necessita de um filtro, pois pelo mesmo princípio da diferença de pressão o ar é sugado mas segue em uma trajetória helicoidal em torno de um cone e por efeito de força centrípeta a poeira é jogada para as paredes do aspirador e depois se depositam do inferior do aspirador onde são removidas, enquanto o ar percorre na direção contrária.

2.6.1 Solução

Para o projeto foi escolhido o primeiro modelo do ventilador com filtro, pois é uma solução com um custo menor e de fácil implementação se comparado ao sistema ciclone. Serão integradas nesse sistema escovas abaixo da linha de sucção, conhecidas como vassouras mágicas, que irão facilitar o transporte e direcionar a poeira para dentro do aspirador. Serão escolhidos dois coolers comerciais com uma vazão de ar por volta de $160 \text{ m}^3/\text{h}$, que serão colocados lado a lado dentro de um sistema hermeticamente fechado.

A geometria do sistema busca diminuir a área de escoamento para aumentar a velocidade do fluido na ponta de sucção, utilizando do princípio de conservação do fluxo de massa do sistema. O sistema de vedação será construído utilizando acrílico colado e mangueiras sanfonadas. Também será utilizado um motor para o acionamento da escova. Para o armazenamento do pó, será projetada uma caixa retangular de plástico com tampa. No momento da limpeza do depósito, o proprietário do aspirado deve apenas desencaixar a parte móvel, retirar as impurezas e encaixar novamente na tampa.

O dispositivo de sucção da poeira está baseado na predição fornecida pela Equação da Continuidade. A equação descreve que o fluxo de massa que entra no sistema e o que sai no sistema é igual, de forma que a diminuição da seção transversal da tubulação causa um aumento da velocidade do escoamento, que por sua vez vai ter uma capacidade maior de arrastar partículas para dentro do sistema. Por sua vez, uma velocidade maior em um escoamento causa uma diminuição da pressão pelo princípio de Bernoulli e essa variação da pressão causa uma força que auxilia a aspiração de partículas.

Os dados relativos ao fluxo de massa e potência dos coolers comerciais é muito limitado. Assim o dimensionamento do sistema será realizado utilizando uma simulação de base no Ansys em conjunto com experimentos empíricos em protótipos simplificados. Para primeira análise, foi realizada uma simulação com as condições de contorno definidas pelo fluxo de massa constante na entrada e na saída, com um valor de 0,026Kg/s ou cerca de 50 CFM. A simulação mostrou uma velocidade de saída do escoamento de 5 m/s e a velocidade de entrada do ar de 19 m/s.

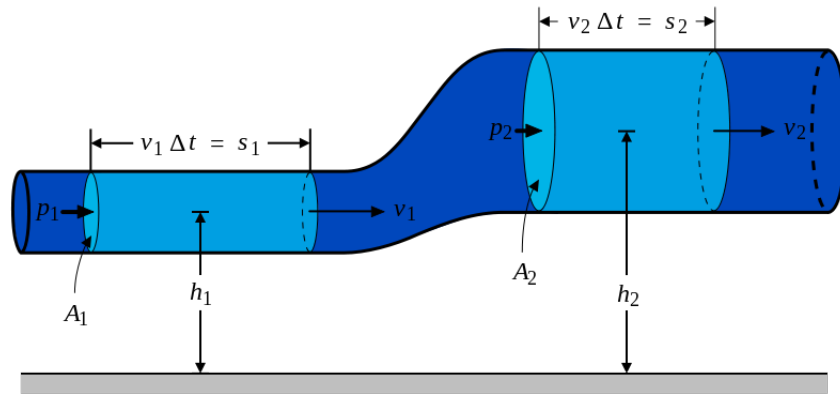


Figura 20 – Demonstração da equação da continuidade, equação que descreve a conservação de massa do escoamento.

$$\frac{v^2}{2} + gh + \frac{p}{\rho} = constante \quad (2.1)$$

ou

$$\frac{\rho v^2}{2} + \rho gh + p = \text{constante} \quad (2.2)$$

v = velocidade do fluido ao longo do condutor

g = aceleração da gravidade

h = altura em relação a um referencial

p = pressão ao longo do recipiente

ρ = massa específica do fluido

Segue a equação da continuidade na sua forma de integral:

$$\frac{dq}{dt} + \iint_s j \cdot dS = \Sigma \quad (2.3)$$

onde S é qualquer superfície fechada imaginária, com um volume V ;

$\iint_s dS$ se refere a integral de superfície sobre a superfície fechada

q é o amontoado total do volume

j é o fluxo de q

t é o tempo

A análise do fluxo de massa realizada no software *Ansys* está apresentada na Figura

21.

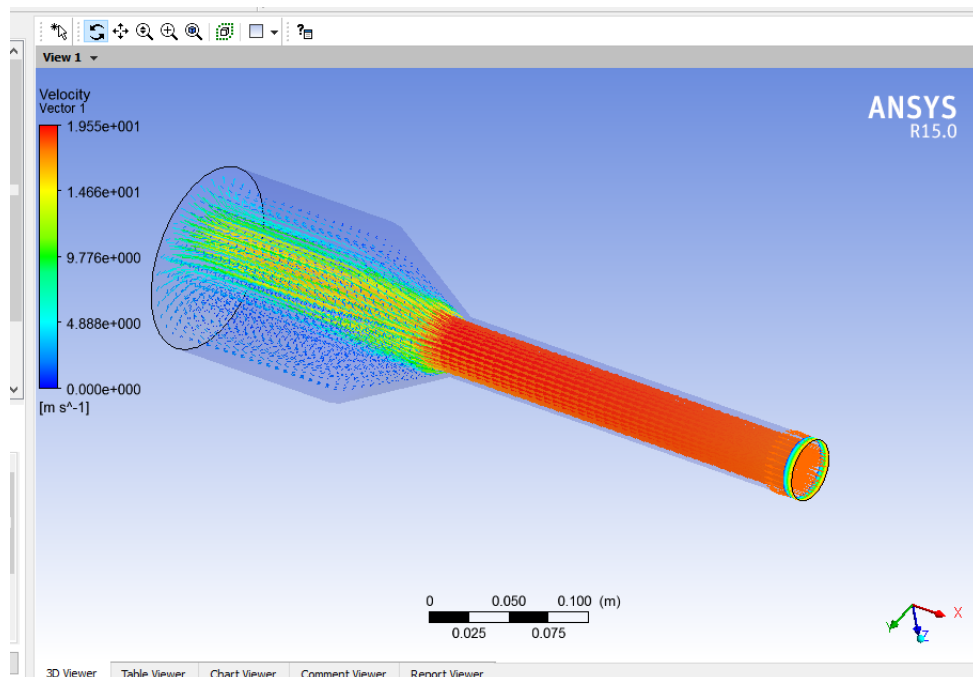


Figura 21 – Simulação do Ansys com o fluxo de massa de um cooler comercial.

2.7 Sensoriamento

2.7.1 Contextualização

Diante do projeto proposto, a equipe de eletrônica a princípio se propõe a desenvolver parte da automação e do controle do aspirador de pó, para isso o projeto eletrônico foi dividido em 3 partes, sendo elas:

- Instrumentação.
- Comunicação.
- Controle.

2.7.2 Instrumentação

A parte de instrumentação tem como principal objetivo solucionar o problema de colisão indesejada com a parede e outros móveis presentes na casa, para isso se faz necessário o uso de alguns componentes relativamente simples porem com grande aplicação, são eles:

2.7.2.1 Sensor de distância por infravermelho

É possível utilizar um par formado por um LED emissor e um receptor de infravermelho para a detecção de obstáculos em robótica, como descrito por Lee e Chong (2011). Essa solução será adotada no presente projeto para a detecção de objetos no trajeto do robô e segurança do protótipo.(LEE, 2007)

A solução foi escolhida devido a facilidade de obtenção dos componentes e baixo custo além da possibilidade de projetar o sensor ao invés de realizar a compra do módulo pronto, diminuindo mais ainda os custos de produção do robô aspirador.

O circuito da figura abaixo serve para validar o sistema de detecção de obstáculos.

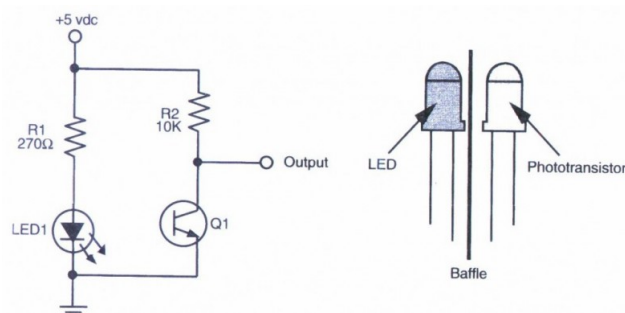


Figura 22 – Circuito de um sensor de proximidade usando LED emissor de infravermelho e um fototransistor.

A luz infravermelha gerada pelo LED emissor é refletida pelo objeto onde ela incide e atinge o fototransistor receptor que entra na sua zona de condução. Dependendo da quantidade de luz refletida de volta para o fototransistor, ele detecta o objeto a frente.

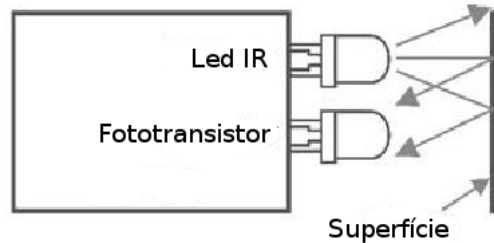


Figura 23 – Esquema de funcionamento do sensor de obstáculos por IR (infravermelho).

Através do circuito então, quando um objeto se aproximar do sensor, a uma distância mínima que será especificada, um sinal será emitido para o controlador que irá acionar os motores para desviarem do obstáculo, para garantir a eficiência dessa solução serão utilizados no mínimo 5 sensores, 3 na parte inferior de forma a analisar a frente e as laterais do robô, um na parte superior para detectar a proximidade de obstáculos altos como mesas, e um abaixo do aspirador para indicar um possível desnivelamento a fim de evitar uma queda do mesmo.

2.7.2.2 Demultiplexador

Visto que a quantidade de pares IR presente no projeto é maior que 5 se faz necessário o uso de uma estratégia de alimentação para não sobrecarregar o microprocessador. Optou-se então por utilizar um demultiplexador possibilitando assim o chaveamento dos emissores de IR através do clock do microprocessador.

O componente escolhido para esse projeto foi o 4051, circuito integrado CMOS, consiste num Multiplexador/Demultiplexador de 8 canais que pode trabalhar tanto com sinais analógicos como digitais.(BRAGA, 2016)

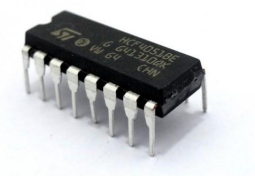


Figura 24 – CI CMOS 4051 multiplexador/demultiplexador de 8 canais.

2.7.2.3 Medidor de Bateria

O aspirador de pó não pode ficar sem bateria no meio da execução da limpeza. Para conferir o nível de bateria, será utilizado um comparador de tensão. De forma que, assim que o medidor verificar que o nível da bateria está ficando muito reduzido, um sinal será enviado ao microprocessador que irá interromper o ciclo de limpeza e enviar o robô para a base de carregamento.

Escolheu-se um circuito comparador que irá comparar a tensão da bateria com até 10 níveis de referência determinados de acordo com a tensão máxima da bateria e o mínimo aceitável para que o robô retorne à base. Essa comparação irá ocorrer por meio de amplificadores operacionais (Amp Op) que irão comparar a tensão que está vindo da bateria com aos níveis de referência. A saída do Amp Op será 1 se o sinal da bateria for maior do que a referência daquele amplificador ou será 0 se o sinal da bateria for menor do que a referência. Para tornar visível o nível da bateria, na saída de cada comparador será adicionado um LED.

Além de acender ou não os LEDs, cada saída do comparador vai enviar um sinal para o controlador informando o nível da bateria para que ele possa interromper o ciclo de limpeza e enviar o robô para base.

2.7.3 Hardware para Comunicação

A parte de comunicação tem como objetivo coletar informações vindas dos sensores já apresentados, interpreta-las e envia-las para a base onde é feito o interfaceamento com o usuário através de um aplicativo para celular, para essa comunicação serão utilizados 2 microprocessadores, são eles:

2.7.3.1 Arduíno

Para controlar corretamente as informações obtidas por todos os sensores da parte de instrumentação do projeto é necessário um processador com uma grande quantidade de portas analógicas e digitais, sendo assim utilizaremos o Arduíno Mega, que possui as seguintes características:

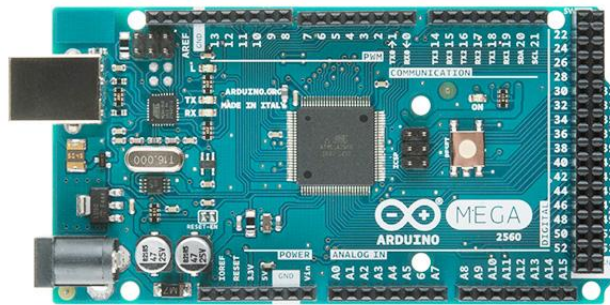


Figura 25 – Arduíno Mega.

- Microcontrolador: ATmega2560
- Voltagem de Alimentação: 5V
- Voltagem de entrada (recomendada): 7-12V
- Voltagem de entrada (limites): 6-20V
- Pinos digitais I/O: 54 (dos quais 14 podem ser saídas PWM)
- Pinos de entrada analógica: 16
- Corrente contínua por pino I/O: 40 mA
- Corrente contínua para o pino 3.3V: 50 mA
- Memória flash: 256 KB com 4 KB usado para bootloader
- SRAM: 8 KB
- EEPROM: 4 KB
- Velocidade de Clock: 16Mhz

2.7.3.2 Módulo de WiFi

Para que o Arduíno possa enviar as informações coletadas para a base é necessário que o mesmo se conecte a rede sem fio, para isso utilizaremos o módulo WiFi ESP8266 ilustrado na figura abaixo.

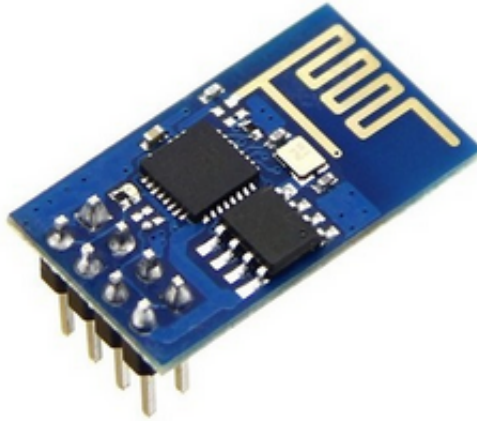


Figura 26 – Módulo WiFi ESP8266

2.7.3.3 Raspberry Pi

Na base para o tráfego de dados, a placa escolhida foi a Raspberry Pi 2 modelo B, este modelo apresenta:



Figura 27 – Raspberry Pi 2 B.

Especificações:

- Chip: Broadcom BCM2836 SoC
- Arquitetura: Quad-core ARM Cortex-7
- CPU: 900Mhz

- Memória RAM: 1GB
- GPU Broadcom VideoCore IV
- Tensão de operação: Micro USB socket 5V/2^a
- Dimensões: 85 x 56 x 17 mm

Conectores:

- 4 portas USB
- GPIO de 40 pinos
- Full HDMI
- Ethernet 10/100 (RJ45)
- Saída de vídeo via HDMI, Composite (PAL e NTSC) ou Raw LCD (DSI)
- Saída de áudio via conector de 3,5mm
- Camera interface (CSI)
- Slot MicroSD
- VideoCore IV 3D graphics core

Com esse modelo, é possível realizar conexões com a internet e enviar informações ao usuário ou a um banco de dados, por exemplo.

2.7.4 Controle

2.7.4.1 Formas de controle de Sistemas

“Um sistema de controle é um conjunto de componentes organizados de forma a conseguir uma resposta desejada de um sistema”, (MELLO, 2016). Para cada função de uma máquina que se deseja controlar deve haver um sistema de controle específico. Existem dois tipos de controle: o de malha aberta e o de malha fechada, e um sistema de controle é dividido em subsistemas e agrupamentos de processos, a fim de se obter saídas por meio do desempenho desejado de acordo com a entrada utilizada especificamente (MELLO, 2016).

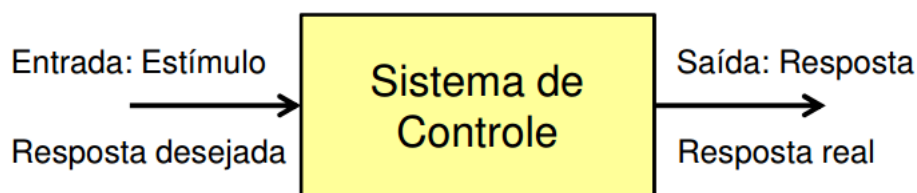


Figura 28 – Sistema de controle representado em blocos. Fonte (MELLO, 2016).

Para o desenvolvimento de um sistema de controle são necessários alguns elementos básicos, demonstrados na figura abaixo, são eles:

- Planta: Objeto real a ser controlado.
- Variável de controle: saída do sistema.
- Valor esperado: valor desejado da variável de controle baseados nos requisitos do sistema.
- Controlador: Agente que calcula o sinal de controle necessário.
- Atuador: dispositivo que transforma energia em algum tipo de movimento.
- Sensor: dispositivo que converte um elemento físico em um sinal.
- Distúrbio: Fator inesperado.

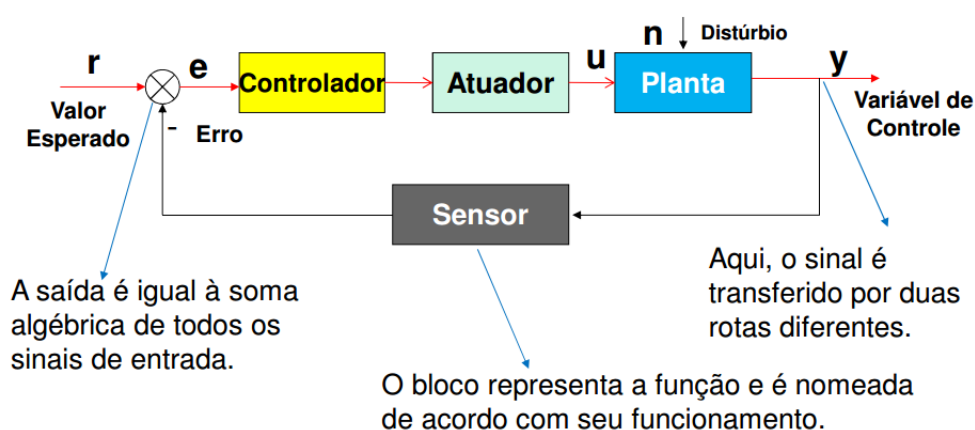


Figura 29 – Diagrama de blocos de um sistema de controle. Fonte (MELLO, 2016).

No controle de malha aberta (Open Loop Systems), não há realimentação, somente um sinal de controle na entrada e é esperado que na saída à variável controlada consiga atingir um determinado valor ou comportamento desejado. Nesse tipo de sistema não é

observada evolução do processo para determinação do sinal de controle. A entrada não depende da saída, então um dos problemas desse tipo de sistema é que só é possível ter a saída esperada se não ocorrer perturbações internas e externas, por que o controlador continuará funcionando normalmente, como se não tivesse ocorrido qualquer perturbação e a resposta não terá valor para as novas características do sistema (SILVA, 2000). As principais vantagens de se utilizar esse sistema de controle é o custo e a simplicidade.

Já no controlador de malha fechada (Closed Loop Systems), o sistema tem controle retroativo, realimentado, onde necessita de informações da saída do controle por meio de sensores ou transdutores que compara o sinal de saída com uma referência e corrige a saída caso ela esteja desviada dos parâmetros programados (SILVA, 2000). As principais vantagens em se utilizar esse sistema de controle são a rejeição a perturbações, atenuação de ruídos, melhor controle do estado transitório, menor sensibilidade a mudança de parâmetros, entre outros. A principal desvantagem é o aumento da complexidade e custo do sistema.

2.7.4.1.1 Sistema de Controle do R2-P12

A parte de controle tem como objetivo desenvolver um sistema capaz de monitorar e controlar a movimentação do aspirador para garantir que os motores sejam devidamente alimentados e juntamente com a parte de instrumentação e comunicação possa garantir a locomoção do robô durante a limpeza sem riscos de colisão com obstáculos.

O controlador por ora escolhido, Arduino, irá controlar o funcionamento dos motores carrinho e dos sensores. Abaixo encontra-se o diagrama de blocos para o sistema em malha fechada do controle do R2-P12.

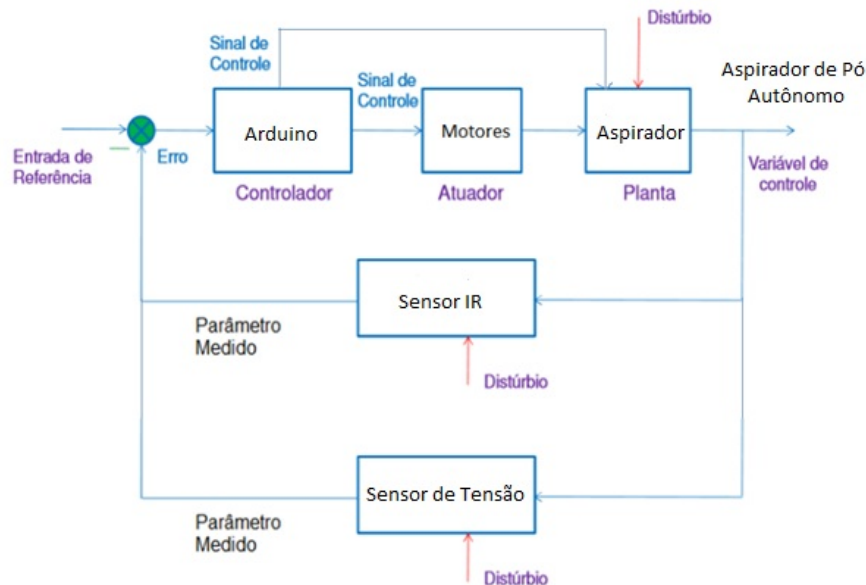


Figura 30 – Diagrama de blocos do sistema de controle do R2-PI2. Fonte (MELLO, 2016).

Como mostrado no diagrama, o controlador irá enviar sinais para os motores permitindo que eles sejam ligados ou desligados, fazendo o carrinho se movimentar de acordo com os parâmetros medidos pelos sensores infravermelhos (IR).

Serão utilizados sensores IR configurados como detectores de proximidade, na parte frontal e lateral do aspirador, evitando possíveis colisões com obstáculos em seu caminho, e embaixo dele para evitar vãos como escadas e impedir a queda do robô. Encoders serão utilizados como controle de posição e também no auxílio da movimentação das rodas quando o aspirador girar para desviar de obstáculos. O monitoramento será contínuo, portanto sempre que houver algum obstáculo ao alcance dos sensores, o controlador enviará um sinal para os motores, impedindo que ocorra choques com objetos no caminho.

Será monitorado também, o nível de bateria do robô, quando ele estiver abaixo de um limite que será estabelecido, o controlador enviará um sinal para que o robô possa então retornar para a base e carregar sua bateria. Os componentes envolvidos nessa área são apresentados a seguir.

1. Ponte H:

Para que se possa controlar a direção e a velocidade dos motores, é necessário que a corrente elétrica possa fluir nas duas direções dentro de sua bobina, gerando campos magnéticos com intensidade e sentidos opostos. A configuração mais utilizada para controlar a corrente nesse projeto é um driver em ponte H (INOUE e OSUKA, 2004).

O circuito da Ponte H é constituído por quatro transistores que atuam como chave e que, dependendo da configuração do chaveamento, determinam o sentido de rotação dos motores, como pode ser observado na Figura 31.

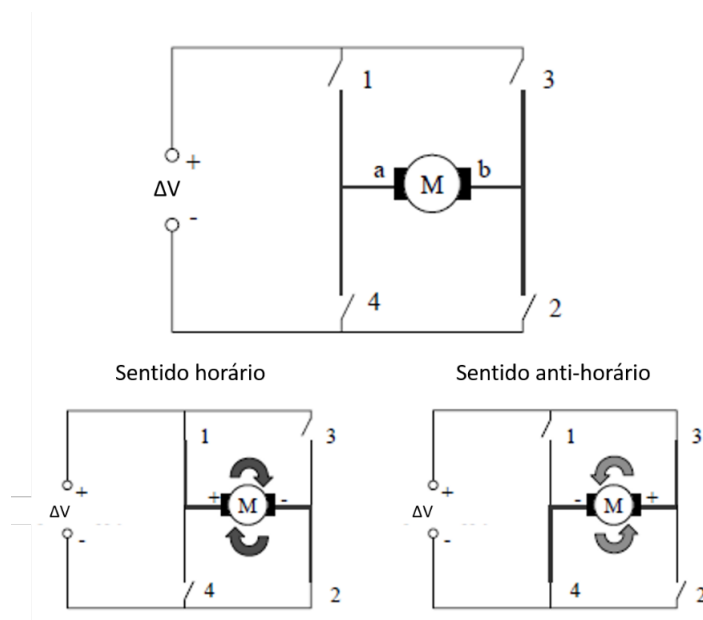


Figura 31 – Configurações da Ponte H.

A princípio a ponte H escolhida segue o modelo apresentado na Figura 32.

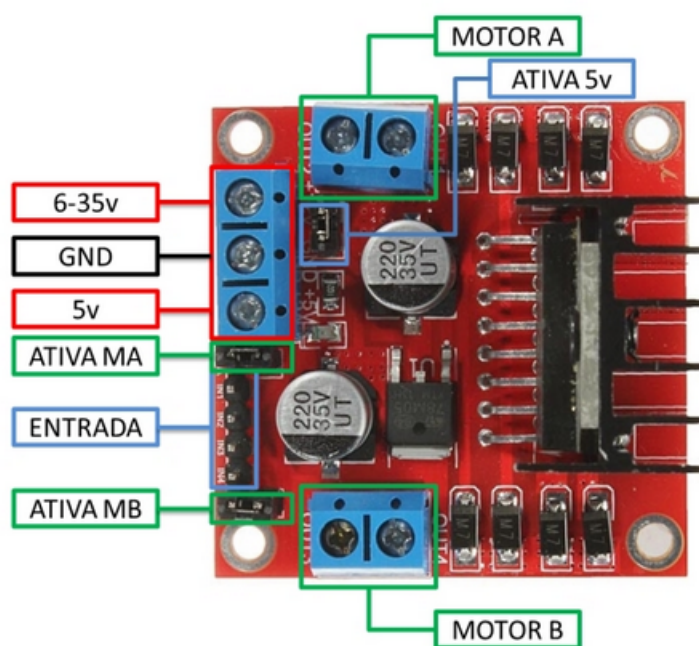


Figura 32 – Ponte H.

A escolha foi feita baseando-se na compatibilidade do drive com os motores que devem ser utilizados na movimentação do aspirador.

2. PWM:

O controle das velocidades dos motores será feito por meio de chaveamento em frequência constante, gerado pelas saídas digitais do controlador. Para isso utiliza-se o conceito de Pulse-Width Modulation (Modulação por largura de pulso), ou PWM. Com uma onda quadrada com frequência constante e razão cíclica (duty cycle) ajustável, é possível transferir uma determinada quantidade de potência desejável através do valor médio de tensão do sinal ([AHMEDI, 2006](#)).

Segundo ([AHMEDI, 2006](#)), a tensão média de saída é dada por

$$V_0 = \frac{T_{on}.V_i}{T} \quad (2.4)$$

Onde V_0 é a tensão média de saída, T_{on} é o período em segundos em que o sinal fica em nível alto, T o período total do sinal e V_i a tensão de nível alto.

A potência de saída do sinal pode ser descrita como:

$$P = V_0.I_0 \quad (2.5)$$

Sendo P a potência de saída, V_0 a tensão de saída e I_0 a corrente de saída. Portanto a partir das equações anteriores pode-se afirmar que:

$$V_0 = V_i.d \quad (2.6)$$

onde:

$$d = \frac{T_{on}}{T}$$

sendo o duty cycle. A partir da lei de Ohm tem-se então que :

$$I_0 = \frac{d.V_i}{R} \quad (2.7)$$

E a potência de saída é dada por:

$$P_0 = \frac{(d.V_i)^2}{R} \quad (2.8)$$

Considerando-se uma carga totalmente resistiva, pode-se controlar a potência entregue de maneira proporcional a largura de pulso ao quadrado.

Deve-se observar a frequência de trabalho, para não ultrapassar os limites do hardware de potência em casos onde há carga indutivas, como motores, é necessário pulsar uma frequência que faça a corrente estável para uma mesma largura de pulso, suavizando assim o movimento do motor.

3. Encoder:

Os encoders são sensores acoplados no motor para medir a velocidade e posição angular de acordo com a rotação sensoriada por ele. A especificação dos encoders absolutos são medidas em contagem por rotação, CPR, pois de acordo com o número de divisões do encoder e o tamanho da roda conhecem as velocidades, angular e linear, e também a trajetória percorrida (BRAGA,).

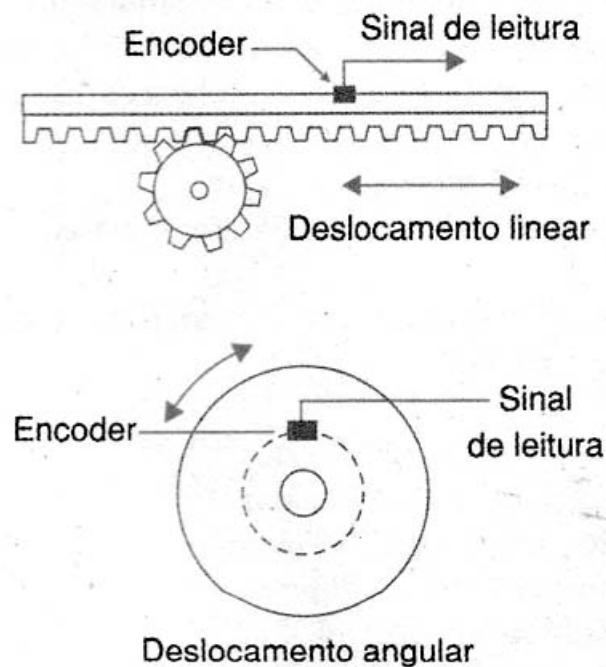


Figura 33 – Sistema de funcionamento de um encoder absoluto.

A posição relativa do aspirador de pó é uma variável muito importante para a navegação e localização que pode ser medida através do uso de encoders [3]. Fixado junto ao motor, o encoder rotacional irá medir a quantidade de rotações do motor e, portanto, possibilitar a obtenção de informações sobre a velocidade angular e posição relativa.

Para esse projeto escolheu-se o módulo encoder P17 34 que realiza a leitura do sentido do giro e pode ser integrado ao Arduino.



Figura 34 – Módulo encoder.

2.8 Comunicação

De acordo com o apresentado nesta documentação de projeto, a solução proposta envolve diversos módulos funcionais, como o robô em si, a base fixa, e o sistema de controle. A partir de uma visão de alto nível do projeto, como a apresentada na Figura 35, é possível observar de maneira clara os módulos que deverão se comunicar para garantir o funcionamento do sistema como um todo.

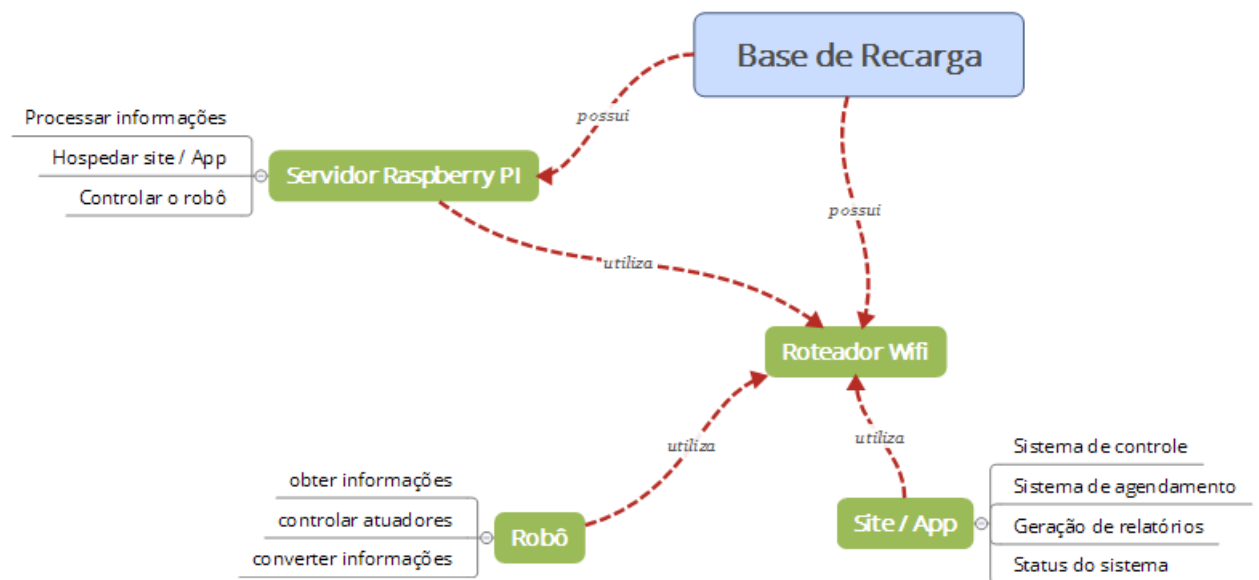


Figura 35 – Arquitetura de comunicação do sistema

Com o objetivo de garantir que a solução seja confiável e resistente a situações críticas, como a falta de internet, por exemplo, o sistema foi planejado para disponibilizar

uma sub-rede interna, tendo como fonte a base de recarga do robô. Cada módulo que necessita de comunicação deverá se conectar a rede, viabilizando o funcionamento do sistema mesmo em momentos com falha de internet, já que todos os envolvidos compartilham o mesmo ambiente.

A comunicação entre o robô (*arduino*) e a base (*raspberry*) fará uso desta rede wifi, a partir da utilização de um módulo wifi, o *arduino* poderá acessar a rede, possibilitando a comunicação via tcp/ip. Já a *raspberry* se conectará a rede via cabo *ethernet*.

O roteador utilizado é da família D-link, seguindo o protocolo de certificação WPA2, que utiliza o EAS (Advanced Encryption Standard), como sistema de encriptação. Segundo (KUMKAR et al., 2003), este protocolo possui uma confiabilidade bem maior que a encontrada em seu antecessor, WPA. Ainda de acordo com (KUMKAR et al., 2003), este sistema de segurança envolve um algoritmo de criptografia robusto, utilizando chaves de 128 a 256 bits maximizando a segurança da rede.

O núcleo da rede, ou seja, o ponto central da comunicação do sistema se encontra na base de recarga do robô, que está detalhada no tópico a seguir.

2.8.1 Base de recarga

A base de recarga do robô sustentará todo o sistema de inteligência da solução, assim como a sub-rede que possibilitará a comunicação entre os módulos. Será utilizada uma *raspberry PI* como servidor central do sistema, processando e controlando toda a solução. O servidor será implementado utilizando a tecnologia Ruby on Rails, no sistema operacional *Raspbian* (Debian).

Além da sustentação da *raspberry*, é necessário sustentar um roteador D-link 524 para implementação e sustentação da rede wifi que será utilizada como meio de comunicação do sistema, e 3 (três) emissores infra-vermelho, utilizados para retorno do robô à base.

2.9 Interface

Definição detalhada da solução em relação a interface. (Ricardo)

3 Plano de Gerenciamento de Riscos

O gerenciamento de riscos em um projeto tem como objetivo orientar a equipe do sobre os riscos presentes, como serão controlados e monitorados, além de aumentar a probabilidade e impacto de eventos positivos e reduzir a probabilidade e impacto dos eventos negativos.

O processo consiste na realização de um plano de gerenciamento que descreva a análise e execução dos processos de riscos, iniciando-se pela identificação dos mesmos, suas análises quantitativas e qualitativas, plano de respostas e por fim a solução de como eles serão monitorados e controlados durante o ciclo de vida do projeto.

3.1 Processo de Gerenciamento de Riscos

O processo de gerenciamento de riscos nesse projeto, ocorrerá nas seguintes etapas:

- Identificar os riscos e determinar quais deles podem afetar o projeto, documentando suas características.
- Realizar a análise qualitativa dos riscos.
- Avaliar a exposição ao risco para priorizar os que serão objeto de análise ou ação adicional.
- Realizar a análise quantitativa dos riscos.
- Efetuar a análise numérica do efeito dos riscos identificados nos objetivos gerais do projeto.
- Planejar as respostas aos riscos, desenvolvendo opções e ações para aumentar as oportunidades e reduzir ameaças aos objetivos do projeto.
- Controlar os riscos e monitora-los durante o ciclo de vida do projeto.

3.2 Responsabilidade dos Riscos da Equipe do Projeto

Os processos de gerenciamento de riscos serão realizados pelo Scrum master de projeto, durante o período, no entanto todos os membros da equipe de desenvolvimento do R2-I2 serão consultados nesse processo para o levantamento de riscos dos sistemas e subsistemas pelos quais estão responsáveis, assim como as formas de controle dos mesmos.

3.3 Probabilidade e Impacto de Riscos

Diferentes riscos possuem diferentes probabilidades de ocorrência e diferentes impactos no projeto. Tendo isso em vista, foram feitas uma matriz de risco e probabilidade e uma matriz de impacto para auxiliar da qualidade e credibilidade da análise dos riscos assim como na decisão de respostas e plano de controle.

3.3.1 Matriz de Risco e Probabilidade

A tabela 8 mostra a matriz de probabilidade dos riscos com uma pontuação para a análise qualitativa.

Tabela 8 – Matriz de probabilidade de riscos do R2-PI2.

<i>Probabilidade</i>	<i>% de certeza</i>
1- Muito baixa	0 a 20%
2- Baixa	20 a 40%
3- Média	40 a 60%
4- Alta	60 a 80%
5- Muito alta	>80%

3.3.2 Matriz de Impacto dos Riscos

Para chegar em uma nota final de impacto para o risco, foram considerados 4 aspectos principais: Custo, Tempo, Escopo e Qualidade.

Tabela 9 – Matriz de impacto de riscos.

<i>Custo</i>	<i>Muito baixo (nota 1)</i>	<i>Baixo (nota 2)</i>	<i>Médio (nota 3)</i>	<i>Alto (nota 4)</i>	<i>Muito alto (nota 5)</i>
	Até 2% no orçamento	De 2 a 5% no orçamento	De 5 a 8% no orçamento	De 8 a 10% no orçamento	Acima de 10% no orçamento
<i>Tempo</i>	Até 2% no prazo total	De 2 a 5% no prazo	De 5 a 8% no prazo	De 8 a 10% no prazo	Acima de 10% no prazo
<i>Escopo</i>	Impacto insignificante na qualidade do projeto	Mudança impactará no custo	Mudança impactará no custo e no tempo	Mudança impactará no custo, tempo e qualidade	Produto final do projeto é inútil

Tabela 10 – Matriz de probabilidade e impacto.

Probabilidade					
5	5	10	15	20	25
4	4	8	12	16	20
3	3	6	9	12	15
2	2	4	6	8	10
1	1	2	3	4	5
Impacto	1	2	3	4	5

3.4 Planejamento de Resposta aos Riscos

A partir das outras matrizes apresentadas anteriormente, é criada a matriz de probabilidade e impacto. As notas de impacto e probabilidade foram multiplicadas para chegar a uma nota final de risco.

Escape special TeX symbols (

A cor verde na tabela representa risco mínimo. A cor amarela representa risco médio e a cor vermelha representa risco alto. A estratégia a ser adotada para cada escala de risco identificada está apresentada na tabela 11.

Tabela 11 – Legenda matriz de probabilidade

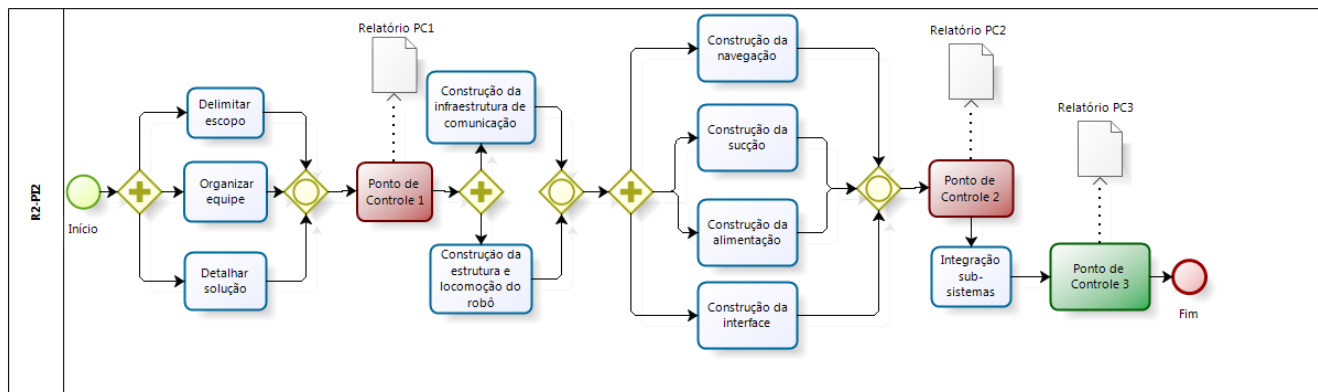
<i>Zona</i>	<i>Prioridade</i>	<i>Pontuação</i>	<i>Estratégia</i>
Verde	Baixa	de 0 a 4	Aceitação
Amarelo	Média	de 5 a 14	Aceitação ou mitigação
Vermelho	Alta	de 16 a 25	Eliminação, mitigação ou transferência

4 Metodologia

4.1 Metodologia

O processo metodológico escolhido para desenvolvimento do R2-PI2 é baseado em uma metodologia ágil, mais especificamente, no *Scrum*. Dessa forma, o processo como um todo será dividido *releases*, contemplando *sprints* de 2 semanas, em média. Antes de definirmos o processo de maneira específica, é necessário apresentar uma visão alto nível do projeto inteiro, destacando os pontos de controle e deixando claras as atividades críticas para o sucesso do projeto.

Com este objetivo, o processo apresentado na Figura 36 foi modelado, utilizando a ferramenta *Bizagi Modeler*¹.



Powered by
bizagi
Modeler

Figura 36 – Processo geral de desenvolvimento da solução.

As atividades presentes no processo estão descritas abaixo.

- **Delimitar escopo:**

Etapa de levantamento dos requisitos, onde é definido tudo que está dentro do projeto, que será implementado, e tudo que está fora, ou seja, que não será implementado.

- **Organizar equipe:**

¹ <http://www.bizagi.com/pt/>

Etapa que busca definir uma política de comunicação da equipe, discute e define com todos os integrantes a metodologia e a rotina de trabalho que serão seguidas e define papéis e/ou responsabilidades.

- **Detalhar solução:**

Etapa onde são divididos sub-sistemas que integrados solucionarão o problema inicial. Cada equipe responsável por determinado sub-sistema deverá identificar soluções viáveis, apresentar a solução mais adequada e detalhar a mesma. Com a união do detalhamento de todos os sub-sistemas, obtem-se o detalhamento geral do sistema.

- **Ponto de Controle 1:**

Primeiro ponto de controle do projeto, etapa onde é entregue o relatório 1, contemplando toda a organização da equipe e da metodologia de trabalho, o escopo bem definido, a solução planejada (de forma detalhada) e o plano de riscos do projeto.

- **Construção da infraestrutura de comunicação:**

Esta etapa envolve uma das duas atividades consideradas críticas durante este projeto. Esta característica se dá pois o seu resultado sustentará o desenvolvimento das soluções seguintes, assim como a próxima etapa a ser apresentada. Nesta etapa será implementada a rede de comunicação entre a *raspberry* e o *arduino*, possibilitando o envio e recebimento de informações de ambos os lados.

- **Construção da estrutura e locomoção do robô:**

Durante esta etapa, que também é uma etapa crítica do projeto, está envolvida a construção da estrutura do robô, ou seja, a estrutura que sustentará todos os equipamentos presentes no robô, e o sistema de locomoção do mesmo. Possuindo o sistema de locomoção e a estrutura prontos, o robô já será capaz de responder a sinais vindos da *raspberry*, de acordo com a etapa anterior.

- **Construção da navegação:**

Esta etapa se refere a construção do algoritmo de navegação utilizado na solução, ou seja, se preocupa com o controle do robô em relação a sua trajetória de locomoção pelo cômodo.

- **Construção da sucção:**

Esta etapa envolve a construção de todo o sistema de sucção, possibilitando a limpeza do cômodo.

- **Construção da alimentação:**

Esta etapa envolve a implementação de toda a solução referente a alimentação energética do sistema, tanto em relação a bateria quando à recarga da mesma.

- **Construção da interface:**

Esta etapa se preocupa com a iteração Humano-Computador envolvida nesta solução. como resultado desta atividade, espera-se uma interface amigável e de fácil aprendizado, seja no modo site ou físico.

- **Ponto de Controle 2:**

Segundo ponto de controle do projeto, referente a entrega dos sub-sistemas prontos, funcionando separadamente. Envolve a entrega do relatório 2, constando todo o processo de desenvolvimento e a solução utilizada até o momento.

- **Integração sub-sistemas:**

Esta etapa tem como objetivo integrar todos os sub-sistemas já construídos, gerando a solução com funcionamento geral.

- **Ponto de Controle 3:**

Entrega final do projeto, apresentação da solução final.

O processo apresentado acima contempla todo o caminho a ser percorrido durante o projeto R2-PI2, porém é necessário também especificar o processo metodológico utilizado pela equipe, o qual será baseado no *Scrum* e é apresentado na Figura

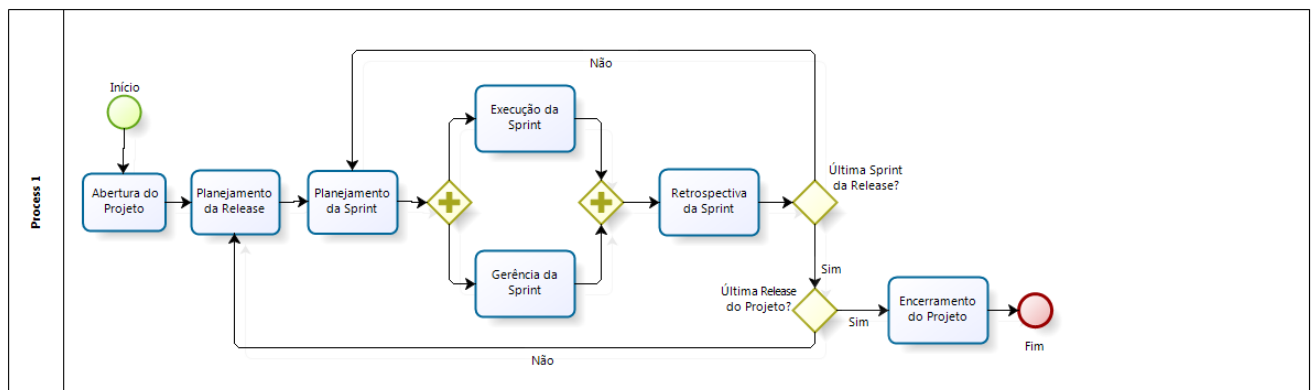


Figura 37 – Processo metodológico de desenvolvimento da solução.

As atividades presentes no processo estão descritas abaixo.

- **Abertura do projeto:**

Etapa inicial do projeto, onde são definidos o escopo do projeto, a equipe de desenvolvimento, a quantidade de releases, a divisão dos entregáveis de cada release e os rituais do scrum a serem seguidos.

- **Planejamento da Release:**

Etapa onde são definidos quais são as tarefas a serem realizadas durante a release, incluindo tarefas que cumpram o objetivo da release e eventuais dívidas técnicas.

- **Planejamento de Sprint:**

Etapa onde são definidas e distribuídas as tarefas da sprint para os desenvolvedores de acordo com suas capacidades e potenciais.

- **Execução da Sprint:**

Etapa que dura 2 semanas, onde são desenvolvidas as tarefas definidas no planejamento da sprint.

- **Gerência da Sprint:**

Paralelo a execução da sprint, a gerência da sprint é a etapa onde o scrum master ajuda os desenvolvedores a realizar suas tarefas e a garantir que as atividades processuais sejam feitas corretamente.

- **Retrospectiva da Sprint:**

Etapa onde os desenvolvedores expõem para o resto da equipe os fatores positivos e negativos e pontos de melhoria para que as próximas sprints não cometam os mesmos erros e sigam com as coisas boas.

- **Encerramento do Projeto:**

Nesta etapa, é realizada a formalização da entrega do produto final.

4.1.1 Cronograma

O cronograma do projeto foi desenvolvido com a utilização da ferramenta *Ganttter*, que pode ser acessado via [Google Drive](#), e está visível na Figura 38.


		Nome	Duração	Ínicio	Fim
1		<input type="checkbox"/> Release 1	13d?	08/17/2016	09/02/2016
2		Definição do Escopo do Projeto	1d?	08/17/2016	08/17/2016
3		Formulação do Problema	1d?	08/17/2016	08/17/2016
4		Definição de Metodologia de Trabalho	1d?	08/17/2016	08/17/2016
5		Construção da EAP	1d?	08/18/2016	08/18/2016
6		Organização da equipe	1d?	08/18/2016	08/18/2016
7		Definição da política de comunicação da equipe	1d?	08/18/2016	08/18/2016
8		Especificação de requisitos	1d?	08/18/2016	08/18/2016
9		Definição de solução detalhada de Instrumentação	5d?	08/19/2016	08/25/2016
10		Definição de solução detalhada de Estrutura	5d?	08/19/2016	08/25/2016
11		Definição de solução detalhada de Comunicação	5d?	08/19/2016	08/25/2016
12		Definição de solução detalhada de Navegação	5d?	08/19/2016	08/25/2016
13		Definição de solução detalhada de Sucção	5d?	08/19/2016	08/25/2016
14		Definição de solução detalhada de Alimentação	5d?	08/19/2016	08/25/2016
15		Definição de solução detalhada de Interface	5d?	08/19/2016	08/25/2016
16		Definição de solução detalhada de Locomoção	5d?	08/19/2016	08/25/2016
17		Levantamento de Riscos	2d?	08/26/2016	08/29/2016
18		Elaboração Relatório 1	2d?	08/30/2016	08/31/2016
19		Elaboração Apresentação Ponto de Controle 1	2d?	09/01/2016	09/02/2016
20		<input type="checkbox"/> Release 2	31d?	09/05/2016	10/17/2016
21		Construção da Instrumentação	30d?	09/05/2016	10/14/2016
22		Construção da Comunicação	30d?	09/05/2016	10/14/2016
23		Construção da Estrutura	30d?	09/05/2016	10/14/2016
24		Construção da Navegação	30d?	09/05/2016	10/14/2016
25		Construção da Sucção	30d?	09/05/2016	10/14/2016
26		Construção da Alimentação	30d?	09/05/2016	10/14/2016
27		Construção da Interface	30d?	09/05/2016	10/14/2016
28		Construção da Locomoção	30d?	09/05/2016	10/14/2016
29		Elaboração Relatório 2	1d?	10/17/2016	10/17/2016
30		Elaboração Apresentação Ponto de Controle 2	1d?	10/17/2016	10/17/2016
31		<input type="checkbox"/> Release 3	34d?	10/18/2016	12/02/2016
32		Integração dos subsistemas	33d?	10/18/2016	12/01/2016
33		Elaboração do Relatório 3	1d?	12/02/2016	12/02/2016
34		Elaboração Apresentação Ponto de Controle 3	1d?	12/02/2016	12/02/2016

Figura 38 – Cronograma do projeto

Referências

ABRANTES, T. M. Robos de limpeza doméstico e performance de cobertura de modelagem de limpeza de alguns robôs domésticos em cenários reduzidos. *Universidade da Beira Interior, Portugal*, 2015. Disponível em: <<http://docslide.com.br/technology/trabalho-de-robotica.html>>. Citado na página 19.

AHMEDI, A. *Eletrônica de potência*. [S.l.: s.n.], 2006. Citado na página 38.

BRAGA, N. C. Conheça o 4051. Disponível em: <<http://www.newtoncbraga.com.br/index.php/eletronica/52-artigos-diversos/4447-art617>>. Citado na página 39.

BRAGA, N. C. *Conheça o 4051*. 2016. Disponível em: <<https://www.newtoncbraga.com.br/index.php/eletronica/52-artigos-diversos/4447-art617>>. Citado na página 29.

KUMKAR, V. et al. Vulnerabilities of wireless security protocols (wep and wpa2). 2003. Disponível em: <<http://ijarcet.org/wp-content/uploads/IJARCET-VOL-1-ISSUE-2-34-38.pdf>>. Citado na página 41.

LEE, N. Y. C. G. *Low-cost dual rotating infrared sensor for mobile robot swarm applications. Industrial Informatics*. [S.l.]: IEEE Transactions on, v. 7, 2007. Citado na página 28.

MELLO, C. A. *SISTEMA DE CONTROLE I*. [s.n.], 2016. Disponível em: <<http://www.cin.ufpe.br/~cabm/servo/Aula00.pdf>>. Citado 4 vezes nas páginas 3, 33, 34 e 35.

SILVA, J. M. G. da. *Controle em Malha Aberta e Fechada*. [s.n.], 2000. Disponível em: <<http://www.ece.ufrgs.br/~jmgomes/pid/Apostila/apostila/node5.html>>. Citado na página 35.