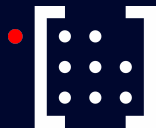


TurBot



CONCEPÇÃO DE UM VEÍCULO SUBMARINO AUTÔNOMO

Thâmara Lins <thamaralins01@gmail.com>

Orientador: Marco A. dos Reis

Robótica e Sistemas Autônomos, Senai Cimatec

Julho de 2022

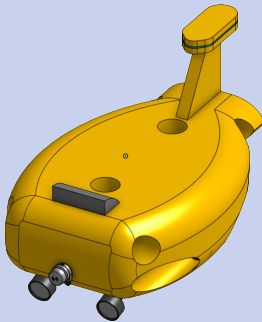
Sistema FIEB



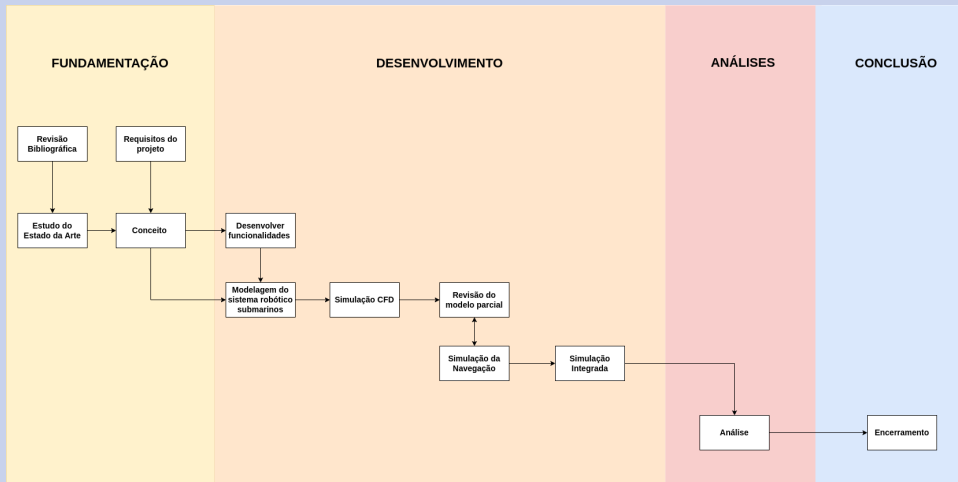
PELO FUTURO DA INOVAÇÃO

O projeto

Desenvolvimento de um veículo submarino para atuar em águas rasas para fins exploratórios, o veículo em desenvolvimento terá capacidade de identificar algumas anomalias ou padrões construídos e disponibilizará para os pesquisadores, apresenta uma dimensão menor do que os veículos comerciais.



Metodologia do projeto



Desenvolvido no projeto

- Elaborado o cronograma do projeto
- Realizado o método BiLi
- Estudos sobre linguagens de programação C++, Python e R
- Estudo ROS e openFOAM
- Estudo sobre CFD (Fluidodinâmica computacional)

Próximos passos do projeto

- Listar as funcionalidades para desenvolvimento da montagem do sistema robótico submarino
- Simulação no OpenFOAM
- Simulação no ROS
- Desenvolvimento de 4 artigos:
 - 2022- SOTA e Simulação OpenFOAM
 - 2023- DOE OpenFOAM e ROS



Questions?

thamaralins01@gmail.com