



Universidade de Brasília - UnB

Faculdade UnB Gama - FGA

Engenharia Eletrônica, Engenharia Automotiva, Engenharia de
Software, Engenharia de Energia, Engenharia Aeroespacial

Sistema automatizado de transporte de órgãos

Autor: Karla Ribeiro, Adrianny Viana, Igor Silva, Arilson
Junior, Daniel de Souza, Anne Caselato, Lucas Couto, Anna
Larissa, Cristiano Costa, Marcos Christian, Jarbas Costa, Paulo
Augusto, João Paulo

Brasília, DF

2017



Karla Ribeiro, Adrianny Viana, Igor Silva, Arilson Junior, Daniel de Souza,
Anne Caselato, Lucas Couto, Anna Larissa, Cristiano Costa, Marcos
Christian, Jarbas Costa, Paulo Augusto, João Paulo

Sistema automatizado de transporte de órgãos

Universidade de Brasília - UnB

Faculdade UnB Gama - FGA

Brasília, DF

2017

Lista de ilustrações

Figura 1 – EAP - estrutura analítica do projeto	22
Figura 2 – Cronograma do projeto	23
Figura 3 – Cronograma do projeto	24
Figura 4 – Mecanismos de transferência de calor	26
Figura 5 – Representação esquemática da célula de Peltier	27
Figura 6 – Esquema dos efeitos de Peltier, Seebeck e Thompson	28
Figura 7 – Esquema do caminho da corrente na célula de Peltier	28
Figura 8 – Esquema de montagem da célula de Peltier	29
Figura 9 – Célula em estágio simples (a) e multi-estágios (b)	29
Figura 10 – TERMOVIDA - Caixa térmica para transporte de órgãos para trans- plantes	31
Figura 11 – Visão explodida do sistema de refrigeração	37
Figura 12 – Diagrama Elétrico Preliminar	42
Figura 13 – Estrutura básica da transportadora de órgãos	45
Figura 14 – Dimensões da estrutura principal do carrinho	45
Figura 15 – Dimensões da base de apoio da estrutura	46
Figura 16 – Dimensões dos elementos estruturais internos	46
Figura 17 – Perfis de Metalon	47
Figura 18 – Chapa de Aço Inox 304	47
Figura 19 – Chapas de Policloreto de Vinila	48
Figura 20 – Vista superior da Raspberry	49
Figura 21 – Circuito de proteção	50
Figura 22 – Circuito responsável pelo controle PWN	51
Figura 23 – Tabela de custos	52
Figura 24 – Arquitetura de Software	55
Figura 25 – Arquitetura de Software	56
Figura 26 – Listar usuários	57
Figura 27 – Login no WebApp	57
Figura 28 – Cadastro de Câmaras	58
Figura 29 – Listar Câmaras	58
Figura 30 – Iniciar Transporte	59
Figura 31 – Câmara de transporte	60
Figura 32 – Relatórios do sistema	60
Figura 33 – API do Sistema	61
Figura 34 – Diagrama Eletrônico de Controle de Temperatura.	62
Figura 35 – Circuito de proteção.	63

Figura 36 – Placas eletrônicas.	64
Figura 37 – Testes de bancada com as placas fabricadas.	65

Lista de tabelas

Tabela 1 – Tempo máximo de preservação extracorpórea (ABTO, 2011)	12
Tabela 2 – Tempo de isquemia por órgão(ABTO, 2009)	13
Tabela 3 – Plano de comunicações	17
Tabela 4 – Tecnologias de comunicação	18
Tabela 5 – Riscos para todos os subsistemas	18
Tabela 6 – Condutividade térmica dos materiais a 300K. Fonte: BENNETT, 2008	25
Tabela 7 – Sistema interno - requisito funcional 001	33
Tabela 8 – Sistema interno - requisito funcional 002	33
Tabela 9 – Sistema interno - requisito funcional 003	33
Tabela 10 – Sistema interno - requisito funcional 004	34
Tabela 11 – Sistema interno - requisito funcional 005	34
Tabela 12 – Sistema interno - requisito funcional 006	34
Tabela 13 – Sistema interno - requisito funcional 007	34
Tabela 14 – Sistema Web - requisito funcional 008	35
Tabela 15 – Sistema Web - requisito funcional 009	35
Tabela 16 – Sistema Web - requisito funcional 010	35
Tabela 17 – Sistema Web - requisito funcional 011	36
Tabela 18 – Sistema Web - requisito funcional 012	36
Tabela 19 – Sistema Web - requisito funcional 013	36
Tabela 20 – Sistema Web - requisito funcional 014	36
Tabela 21 – Sistema Web - requisito funcional 015	36
Tabela 22 – Dados de Desempenho da Célula Peltier. FONTE: Folha de Dados TEC-12706 – HB Eletronic Components.	38
Tabela 23 – Temperaturas de trabalho do módulo Peltier	38
Tabela 24 – Diferença máxima de temperatura para módulos simples e de dois e três estágios	40
Tabela 25 – Consumo energético dos componentes	43
Tabela 26 – Sistema Web - requisito funcional 011	53
Tabela 27 – Sistema Web - requisito funcional 013	53

Sumário

1	INTRODUÇÃO	11
1.1	Contexto	11
1.2	Justificativa	13
1.3	Escopo do projeto	14
1.3.1	Premissas	14
1.3.2	Restrições	14
1.4	Detalhamento do escopo	14
1.4.1	Projeto	14
1.4.2	Produto	15
1.5	Objetivos	15
1.5.1	Objetivo Geral	15
1.5.2	Objetivos Específicos	15
1.6	Metodologia de gerenciamento	16
1.6.1	Plano de gerenciamento de comunicação	17
1.6.1.1	Agenda semanal/Reuniões	17
1.6.1.2	Tecnologia de comunicação	18
1.6.1.3	Monitoramento e Controle	18
1.6.2	Plano de gerenciamento de riscos	18
1.6.3	EAP	22
1.6.4	Cronograma	22
2	REFERENCIAL TEÓRICO	25
2.1	Fenômenos de Transporte de Calor	25
2.1.1	Condução	25
2.1.2	Convecção	25
2.1.3	Radiação	26
2.2	Calorimetria	26
2.2.1	Calor Sensível e Latente	26
2.3	Fenômenos termoelétricos	27
2.3.1	Efeito Seebeck	27
2.3.2	Efeito de Peltier	27
2.3.3	Efeito Thompson	28
2.4	Célula de Peltier	28
2.5	Framework Django	29
2.6	Microframework Flask	29

2.7	Sistema interno	30
2.8	Ergonomia de carregamento de peso	30
2.9	TERMOVIDA – Caixa térmica para transporte de órgãos para trans- plantes	30
3	SOLUÇÃO PROPOSTA	33
3.1	Arquitetura de Software	33
3.1.1	Sistema Interno	33
3.1.1.1	Requisitos funcionais	33
3.1.2	Sistema Web	34
3.1.2.1	Requisitos funcionais	35
3.2	Sistema de Refrigeração	37
3.2.1	Estrutura do conjunto de refrigeração	37
3.2.2	Dimensionamento do sistema de refrigeração Peltier	38
3.2.2.1	Determinação das temperaturas de trabalho	38
3.2.2.2	Determinação da Carga Térmica	38
3.2.2.3	Determinação de Estágios para o Módulo	39
3.2.2.4	Escolha da Célula de Peltier	40
3.2.2.5	Controle do Cooler	40
3.2.2.6	Controle da Célula Peltier	40
3.2.3	Requisitos do Sistema	40
3.2.3.1	Requisitos Funcionais	40
3.2.3.2	Requisitos Não-Funcionais	41
3.3	Sistema de Alimentação	41
3.3.1	Diagrama do Sistema	41
3.3.2	Baterias	42
3.3.3	Requisitos	43
3.3.3.1	Requisitos Funcionais	43
3.3.3.2	Requisitos Não Funcionais	44
3.4	Estrutura	44
3.4.1	Arquitetura da estrutura	44
3.4.2	Materiais principais	46
3.4.3	Requisitos	48
3.4.3.1	Requisitos Funcionais	48
3.4.3.2	Requisitos não-funcionais	48
3.4.4	Desafios Técnicos	48
3.4.4.1	Isolamento térmico da câmara	48
3.4.4.2	Esterilização do sistema	49
3.4.4.3	Mobilidade do sistema	49
3.5	Sistemas Eletrônicos	49

3.5.1	Servidor	49
3.5.2	Circuito Preventivo	50
3.5.3	Controle PWM	50
3.5.3.1	Subsistema de Controle	51
3.5.3.2	Subsistema de Proteção	51
3.5.3.3	Subsistema de Comunicação e Análise	51
3.6	Tabela de custos	52
4	RESULTADOS PRELIMINARES	53
4.1	Software	53
4.1.1	Mudanças no escopo	53
4.1.1.1	Sistema Interno	53
4.1.1.2	Sistema WEB	53
4.1.1.3	Arquitetura de Software	54
4.1.1.4	Integração	55
4.1.2	Requisitos Implementados	56
4.1.2.1	Cadastro de Usuários	56
4.1.2.2	Listar e Apagar Usuários	56
4.1.2.3	Sistema de Login	57
4.1.2.4	Cadastro de Câmaras	57
4.1.2.5	Visualizar Todas as Câmaras	58
4.1.2.6	Iniciar Novo Transporte:	58
4.1.2.7	Visualizar Transporte em Andamento:	59
4.1.2.8	Relatório	60
4.1.2.9	API	61
4.2	Eletronica	61
4.2.1	Sistema de controle de temperatura	61
4.2.2	Sistema de proteção de componentes elétricos e eletrônicos	62
4.3	Refrigeração	65
4.4	Alimentação	65
4.5	Estrutura	65
	REFERÊNCIAS	67

1 Introdução

De acordo com o SNT (Sistema Nacional de Transplante), o Brasil possui um dos maiores programas públicos de transplante de órgãos e tecidos do mundo. Apesar deste importante avanço, a estrutura de processos administrativos e operacionais ainda é deficiente e causa grande impacto na viabilidade e ocorrência do transplante. Em 2005 existiam cerca de 60 mil brasileiros na fila de espera por um transplante de órgãos, sendo que destes apenas 20% seriam atendidos, sendo o maior fator contribuinte para a não realização do procedimento, a estrutura deficiente de captação e distribuição de órgãos (Bergamo, 2005), e não a falta de doadores. Desta forma, sabe-se que a melhoria no processo logístico causará impactos positivos no cenário brasileiro de transplante de órgãos, beneficiando os milhares de brasileiros que se encontram na fila de espera por um órgão.

1.1 Contexto

A história da transplantação de órgãos é recente, iniciada na década de 1960 no Brasil e marcada por grandes avanços no enfoque da medicina e da tecnologia desde então, o que atualmente permite melhores perspectivas sobre saúde e longevidade. A regulamentação dos transplantes de órgãos aconteceu no Brasil no ano de 1997 pela Lei nº 9.434, e adicionalmente a ela o Decreto nº 2.268/1997 criou o Sistema Nacional de Transplantes responsável pela captação e distribuição de órgãos e tecidos. O Registro Brasileiro de Transplantes (RBT) mostra o crescimento dos casos de transplantação no ano de 2016, com destaque para o transplante hepático, com aumento nacional de 3,9%, e para o transplante de pâncreas, com aumento nacional de 11,7%, se comparados ao ano de 2015.

Para melhor compreensão deste estudo, define-se transplante como uma substituição cirúrgica de um órgão ou tecido afetado por lesão progressiva e irreversível por um outro sadio, de doador falecido ou vivo (NETO; AFONSO; THOMÉ, 2017). O êxito nas atividades de transplantação está atrelado não só ao procedimento cirúrgico, mas anteriormente, e também, ao bom manejo do órgão que envolve a excelência no procedimento de acondicionamento para transporte. Uma falha na logística de transporte e/ou em seu armazenamento podem apresentar riscos ao futuro transplantado, além da falência do órgão.

Neste contexto, aprimorar os recursos tecnológicos, a fim de tornar as condições de armazenamento tão excelentes quanto o necessário para garantir o funcionamento e integridade ao recurso vindo de um doador é fundamental. Os riscos que podem vir a tornar inviável a transplantação devem ser drasticamente minimizados, pois os dados

mostram que a proporção é de um doador para cada 8 potenciais doadores de órgão (ABTO, 2009), ou seja, os recursos têm de ser manejados da melhor forma possível para eliminar as possibilidades de inutilização do órgão.

Para o desenvolvimento de um equipamento de acondicionamento de órgãos adequado, torna-se imprescindível o conhecimento de todas as normas e requisitos que garantem as melhores condições de armazenamento durante o transporte. A Associação Brasileira de Transporte de Órgãos traz informações sobre os máximos tempos de permanência extracorpórea dos recursos, como mostra a tab. 1:

Órgão/Tecido	Tempo máximo para retirada	Tempo máximo de preservação extracorpórea
Córneas	6 horas após PC*	7 dias
Coração	Antes da PC*	4 a 6 horas
Pulmão	Antes da PC*	4 a 6 horas
Rins	Até 30 min. pós PC*	Até 48 horas
Fígado	Antes da PC*	12 a 24 horas
Pâncreas	Antes da PC*	12 a 24 horas
Ossos	6 horas pós PC*	Até 5 anos

Tabela 1 – Tempo máximo de preservação extracorpórea (ABTO, 2011)

A Agência Nacional de Vigilância Sanitária (ANVISA) estabeleceu, pela Resolução RDC nº 66/2009, as condições sanitárias de transporte de órgãos humanos, e regulamenta o funcionamento da acomodação e transporte destes recursos. Os principais requisitos desta norma quanto ao sistema de armazenagem são:

Art. 31. A embalagem primária deve conter o órgão e a solução de preservação, e ter capacidade proporcional ao volume do órgão a ser embalado.

Art. 32. A embalagem primária deve ser acondicionada em duas embalagens secundárias.

Art. 36. As embalagens secundárias devem ser acondicionadas na embalagem terciária.

Art. 37. A embalagem terciária será constituída de caixa isotérmica confeccionada de material rígido, resistente e impermeável, deverá promover isolamento térmico, ser revestida internamente com material liso, durável, impermeável, lavável e resistente a soluções desinfetantes e conter um dispositivo de segurança que impeça sua abertura acidental.

Art. 38. A embalagem terciária deve ser preenchida com gelo (ponto de fusão a 0°C) em quantidade suficiente para envolver a embalagem secundária e garantir a manutenção da temperatura pelo tempo necessário do processo de transporte.

Art. 39. O gelo com ponto de fusão a 0°C utilizado não deve entrar em contato direto com os órgãos.

Art. 40. É vedado o emprego de solução salina congelada como material refrigerante no acondicionamento, para prevenir congelamento do órgão.

Ademais, cada órgão possui suas próprias especificações que devem ser respeitadas. O armazenamento do fígado e pâncreas, por exemplo, são realizados sob as mesmas condições, entretanto, separadamente. O órgão é colocado separadamente no interior de um saco plástico estéril contendo 1 litro de solução Viaspan (solução para conservação de órgãos) a 4°C e lacrado com fita cardíaca. Após, o saco é posto no interior de outro saco plástico estéril com gelo moído e novamente lacrado com fita cardíaca. Identifica-se com um cartão que contém o horário de clampeamento, e este conjunto deve permanecer em geladeira térmica, coberto com gelo não estéril até a utilização dos enxertos (NETO; AFONSO; THOMÉ, 2010).

Alternativamente ao emprego de um sistema de refrigeração manual, este projeto visa a concretização de uma caixa, em concordância com a embalagem terciária do artigo 37 da Resolução RDC nº 66/2009, com um sistema de resfriamento que não se utiliza de gelo não estéril e com a possibilidade de controle e verificações de suas condições de atuação, visando propiciar melhores condições de armazenamento e transporte de órgãos.

1.2 Justificativa

Atualmente no transporte de órgãos, utilizam-se caixas térmicas, onde o órgão é depositado em soro e coberto por embalagens com gelo. Podem acontecer casos de perda e deterioração prematura do órgão, devido à queima do tecido pelo contato não homogêneo com as embalagens de gelo. De acordo com o Dr. Fernando A. G. Guimarães, em sua tese de mestrado “Câmara Hiperbárica refrigerada para a preservação de órgãos e tecidos”, é notável uma melhor preservação do órgão em sistemas pressurizados com oxigênio puro e temperatura controlada.

Além dos processos de acondicionamento, armazenagem e transporte, é necessário levar em consideração o tempo de isquemia de cada órgão, que consiste no intervalo entre a retirada e acondicionamento em solução própria e a inserção do órgão no corpo do receptor, e as distâncias entre os doadores e os receptores. Este tempo será monitorado pelo sistema de acompanhamento de órgão, para que não haja atraso e a consequente deterioração do tecido antes da chegada ao destino.

Órgão	Tempo de Isquemia Fria
Coração	4 horas
Pulmão	4-6 horas
Fígado	12 horas
Rim	Até 24 horas
Pâncreas	Até 20 horas

Tabela 2 – Tempo de isquemia por órgão (ABTO, 2009)

1.3 Escopo do projeto

1.3.1 Premissas

- Os órgão devem ser condicionados em uma câmara selada hermeticamente.
- A câmara deverá ser resfriada e manter-se entre 2 e 4 graus Celsius.
- O transportador só poderá ser aberto no seu destino.
- Haverá comunicação com a internet para que o hospital que receberá o órgão possa acompanhar o andamento da entrega.

1.3.2 Restrições

- O órgão não poderá ser necrosado por falta de refrigeração nem queimado por excesso dela.
- A caixa transportadora deverá ser dimensionada de forma que duas pessoas adultas possam carregá-la.
- O sistema de fechamento não será aberto até a chegada no destino do órgão.
- O sistema de transporte deverá estar de acordo com a legislação vigente, se for aplicável.

1.4 Detalhamento do escopo

1.4.1 Projeto

O grupo do Transportador de Órgãos da disciplina de Projeto Integrador 2, visa suprir a necessidade de um controle maior na importantíssima atividade de transportar órgãos humanos para transplante, buscando o maior controle das características do transporte para que a chance real do órgão chegar a tempo e de forma útil para quem irá recebê-lo. O órgão será acondicionado dentro de três camadas de materiais que tratarão de isolar termicamente e hermeticamente de forma que o órgão chegue saudável a seu destino.

O público alvo do projeto são as equipes de transplante que agem para salvar vidas levando essa importante carga por todo o país, seja de avião, helicóptero, ambulância ou qualquer outro meio de locomoção. O objetivo é facilitar o controle e a entrega dos órgãos para seus recebedores.

1.4.2 Produto

O sistema de automatização do recipiente do transporte facilitará o controle de temperatura, que ocorrerá automaticamente, terá sistema energético próprio aumentando sua autonomia e se conectará com a internet para que o seu destino saiba onde o órgão está e quais suas características em tempo real. Se o lugar for remoto e não houver conexão, assim que a conexão for estabelecida os dados serão atualizados.

O sistema funcionará da seguinte forma: O órgão será introduzido dentro da câmara de resfriamento que por sua vez será selada hermeticamente. O resfriamento da câmara já deve ter ocorrido para que o órgão seja resfriado o mais rápido possível. O segundo invólucro que terá o isolamento térmico será fechado e trancado para que só possa ser aberto em seu destino. No trajeto o órgão será observado por sensores de temperatura e pressão enquanto a localização do sistema e esses dados são transmitidos pela internet para um servidor que pode ser acessado via um aplicativo na internet. Chegado em seu destino o órgão poderá ser retirado para o transplante.

O sistema completo poderá ficar pesado para uma pessoa levar, por isso a estrutura poderá ter rodas que facilitam sua locomoção, mas será dimensionado, o projeto, de forma que duas pessoas possam levá-lo sem problemas para colocá-lo em qualquer veículo.

Para que o projeto seja considerado um sucesso este deverá atender aos seguintes quesitos: manter a temperatura o isolamento e a pressão do órgão até sua chegada no destino, não podendo ser aberto até então e que passe todas essas informações para que os interessados saibam as características do órgão e onde está o transporte.

1.5 Objetivos

1.5.1 Objetivo Geral

Tendo em vista os obstáculos e desafios enfrentados no transporte de órgãos hodiernamente, sem deixar de levar em consideração a sua relevância social, o presente trabalho propõe a concepção de um sistema automatizado de transporte de órgãos, levando em conta as condições específicas de contorno necessárias para a preservação de cada órgão durante o tempo de traslado. O grupo, então, orientará seus esforços no sentido de conceber um sistema que preserva órgãos específicos, contando com o trabalho harmônico e sinérgico de cada uma das áreas do conhecimento de seus membros.

1.5.2 Objetivos Específicos

Levando em consideração os objetivos gerais acima propostos, e utilizando-os como diretriz, citam-se os objetivos específicos logo abaixo:

- Projetar e construir a estrutura da câmara onde o órgão será acondicionado, seguindo todas as normas de assepsia e acondicionamento propostas pela ANVISA;
- Projetar e implementar o sistema de controle e coleta de dados em tempo real, utilizando o microcontrolador MSP430g2553;
- Projetar e implementar o sistema que analisará, processará e enviará os dados coletados para uma plataforma WEB através de uma plataforma GPRS, com auxílio da RaspBerry PI;
- Projetar o sistema que fará a tomada de decisões, que se dará através da comunicação entre o RaspBerry PI e MSP430g2553;
- Projeto e implementação da plataforma WEB;
- Análise de transferência de calor da câmara, de forma que tal transferência ocorra da forma correta, sem danificar o tecido do órgão.

1.6 Metodologia de gerenciamento

A metodologia ágil, mais especificamente o SCRUM, tem como princípio agregar valor ao cliente de maneira mais rápida possível a partir de uma gerência eficiente das pessoas envolvidas e suas respectivas funções. O PMBOK é referência em gerenciamento de projetos por conter artefatos e boas práticas que ajudam a desenvolver um projeto de maneira eficaz. Na realização do projeto do transporte de órgãos será utilizada uma combinação do SCRUM e do PMBOK.

O SCRUM será utilizado para organizar o esforço de trabalho dos participantes em sprints semanais, que terão planejamento e retrospectiva, além disso teremos reuniões diárias através da plataforma online SLACK tendo visibilidade do trabalho executado por cada membro e frente de trabalho.

Do PMBOK utilizaremos alguns artefatos para documentação do projeto como:

- Plano de gerenciamento de comunicação
- Plano de gerenciamento de requisitos
- Plano de gerenciamento de riscos
- Plano de gerenciamento de custos

1.6.1 Plano de gerenciamento de comunicação

O plano de gerenciamento das comunicações tem a finalidade de abordar os meios de comunicação utilizados no desenvolvimento do transportador de órgãos desenvolvido como projeto da disciplina de Projeto Integrador de Engenharia 2. A comunicação se faz importante para o sucesso ou falha de projeto e interfere diretamente no conhecimento compartilhado entre a equipe.

Nesta subseção será descrito aspectos relevantes para o gerenciamento de comunicação como a frequência de encontros e as ferramentas utilizadas para obter uma forte integração entre a equipe.

1.6.1.1 Agenda semanal/Reuniões

A equipe trabalha no contexto de reunião física durante as aulas e no contexto de comunicação externa fora das aulas, portanto as reuniões são estruturadas de forma a extrair a maior produtividade dos integrantes durante as aulas. As reuniões permitem trocas de informações entre a equipe, proporcionando melhorias no desenvolvimento geral do time.

Motivo	Participantes	Método	Frequência	Dia
Reunião fixa	Todos os membros	Presencial	Uma vez por semana. 16:00 às 18:00	Quarta-feira
Reunião fixa	Todos os membros	Presencial	Uma vez por semana. 14:00 às 18:00	Sexta-feira
Reuniões de frentes de trabalho	Frentes de trabalho	Reunião digital (hangout)	Quando forem necessárias	-
Reunião de gerência	Equipes de gerência	Reunião digital (hangout)	2 vezes por semana	-

Tabela 3 – Plano de comunicações

1.6.1.2 Tecnologia de comunicação

Tecnologia	Urgência das informações	Objetivo	Métodos de comunicação
Whatsapp	Alta	Comunicação rápida e informal	Comunicação interativa
Slack	Alta	Acompanhamento de desenvolvimento	Comunicação interativa
Google Drive	Baixa	Armazenamento, compartilhamento e produção de documentos	Comunicação passiva
Hangouts	Média	Reuniões online	Comunicação interativa
Git	Baixa	Versionar as informações dos relatórios do grupo	Comunicação passiva
Trello	Alta	Acompanhamento do processo de desenvolvimento e atividades	Comunicação passiva

Tabela 4 – Tecnologias de comunicação

1.6.1.3 Monitoramento e Controle

Os integrantes devem ser pontuais e comunicativos nas reuniões, fazendo o uso das ferramentas e meios de comunicação definidos a priori. Será feito um Registro de Presença para monitorar a presença dos integrantes e está diretamente relacionada à participação dos membros no projeto. Para controle de trabalho e comunicação será utilizada como ferramenta principal o Trello, onde todo o trabalho terá responsável e tempo para ser terminado.

1.6.2 Plano de gerenciamento de riscos

Os riscos do projeto foram avaliados e estão descritos na Tabela 5. Foram analisados a probabilidade de acontecerem os eventos e quão impactante eles serão, caso ocorram.

Tabela 5 – Riscos para todos os subsistemas

Risco	Consequência	Probabilidade	Impacto	Ação/estratégia
Geral				
Atraso no cronograma	Sobrecarregamento em certos períodos do projeto e/ou atraso na entrega do produto final.	Provável.	Razoavelmente impactante.	Ajuste ou remodelamento de atividades a serem desenvolvidas.

Erro de planejamento	Replanejamento do projeto e/ou atraso na entrega do produto final.	Razoavelmente provável.	Muito impactante.	Replanejar o subsistema e/ou o sistema inteiro.
Necessidade de uma carga de trabalho pesada	Sobrecarregamento de integrantes e/ou desistência de integrantes.	Pouco provável.	Razoavelmente impactante.	Rever a forma de gerenciamento e a possível necessidade de mais reuniões para redistribuir atividades.
Falta de experiência necessária	Sobrecarregamento de integrantes e/ou erro de planejamento e/ou desistência.	Pouco provável.	Pouco impactante.	Busca de pessoal capacitado a ajudar e ensinar.
Mudança no projeto	Atraso na entrega do produto final.	Provável.	Muito impactante.	Replanejamento de escopo.
Desistência de integrantes	Sobrecarregamento de integrantes e/ou atraso no cronograma.	Pouco provável.	Muito impactante.	Fazer nova distribuição de tarefas de acordo com a necessidade de trabalho.
Descumprimento de integrantes.	Sobrecarregamento de integrantes e/ou atraso no cronograma.	Pouco provável.	Razoavelmente impactante.	Verificar o problema com o integrante e oferecer a ajuda necessária.
Atraso na entrega de materiais (compra).	Atraso no cronograma do projeto e/ou atraso na entrega do produto final.	Razoavelmente provável.	Muito impactante.	Tornar compra prioridade e pesquisar mais fornecedores que entregam de forma mais eficiente.
Danificação de componentes ou subsistemas do protótipo.	Atraso no cronograma do projeto e/ou mudança no projeto.	Razoavelmente provável.	Muito impactante.	Rever o motivo da danificação e realizar uma nova compra, ou novo planejamento de projeto, caso necessário.
Falta de recursos para compra de materiais	Atraso no cronograma e/ou mudança no projeto.	Pouco provável.	Razoavelmente impactante.	Métodos alternativos de obtenção de recursos.
Dificuldade de integração eletrônica/energia.	Diferença da potência fornecida pra potência consumida.	Razoavelmente provável.	Muito impactante.	Replanejamento de fontes de energia ou do sistema eletrônico.
Dificuldade de integração eletrônica/software.	Dificuldade de integração do software com microcontrolador.	Razoavelmente provável.	Muito impactante.	Revisão do sistema e/ou substituição dos mesmos.
Dificuldade de integração estrutura/eletrônica ou energia.	Falta do espaço necessário.	Pouco provável.	Muito impactante.	Redimensionamento da estrutura ou alteração dos sistemas eletrônicos/energéticos.
Eletrônica				

Queima de componente.	Perda de tempo e de dinheiro.	Provável.	Muito impactante.	Fazer medições de corrente e voltagem precisamente e verificar datasheet com valores nominais dos componentes.
Erro de layout da pci	Perda tempo com reprogramação	Provável.	Pouco impactante.	Necessidade de refazer layout e esquemático da placa pci e Verificação e validação anterior montagem do circuito.
Falha na comunicação GPRS/GSM ou WIFI(se for o caso)	Perda de tempo e comunicação.	Provável.	Pouco impactante.	Fazer conexão com internet móvel ou wifi local com redundância entre os métodos e sincronia quando for conectado, além dos testes anteriores ao uso.
Energia				
Atrasos no cronograma da equipe.	Não cumprimento do projeto no tempo esperado.	Razoavelmente provável.	Muito impactante.	Ter um gerenciamento de projeto eficiente e planejar um cronograma facilmente executável.
Risco de curtos no sistema elétrico/eletrônico.	Queima de equipamentos.	Razoavelmente provável.	Muito impactante.	Dimensionar um sistema de proteção com fusíveis.
Falta de recursos para compra de materiais.	Atrasos no projeto.	Pouco provável.	Razoavelmente impactante.	Realizar gerenciamento de arrecadação dos membros do grupo para custear o projeto.
Falta de experiência necessária.	Erro de planejamento ou desistência integrantes.	Pouco provável.	Pouco impactante.	Busca de pessoal capacitado e disposto a ajudar o grupo.
Baixa eficiência de refrigeração da câmara.	O sistema não ser capaz de alimentar a refrigeração ocasionando perda do órgão.	Razoavelmente provável.	Muito impactante.	Procurar não adquirir equipamentos usados ou com origem duvidosa.
Estrutura				
Design preliminar não atende aos requisitos do projeto.	Não aceitação do design preliminar pelos clientes.	Razoavelmente provável.	Muito impactante.	Elaboração de um design que atenda que atenda à todos os requisitos do projeto.

Mecanismo de transporte não aguenta os esforços aplicados.	Deformação plástica do mecanismo, perda de recursos.	Pouco provável.	Razoavelmente impactante.	Calcular esforços gerados na estrutura de transporte;simular numericamente as deformações na estrutura;considerar um coeficiente de segurança de, no mínimo 2,5 na construção do mecanismo de transporte.
Atrasos no cronograma.	Não cumprimento do projeto no tempo esperado.	Razoavelmente provável.	Muito impactante.	Ter um gerenciamento de projeto eficiente e planejar um cronograma facilmente executável.
Falha no mecanismo de selamento da câmara de transporte de órgãos.	Possibilita a perda do órgão transportado	Razoavelmente provável.	Muito impactante.	Planejar um mecanismo de fácil construção e grande eficiência, além de realizar testes com antecedência.
Material de isolamento não apropriado para o intervalo de temperaturas recomendado.	Impossibilita a refrigeração adequado da câmara de resfriamento.	Razoavelmente provável.	Muito impactante.	Fazer uma pesquisa acurada por possíveis materiais a serem utilizados no sistema de refrigeração, além de testar o sistema com antecedência para ser possível a mudança do material à tempo.
Abertura da câmara de transporte antes da hora.	Perdas em energia para refrigeração adequada.	Muito provável.	Pouco impactante.	Alertar o transportador caso haja falha no sistema de selamento.
Órgãos não permanecerem em suas posições durante o transporte ou devido às vibrações.	Órgãos são danificados e podem prejudicar funcionamento da máquina.	Razoavelmente provável.	Muito impactante.	Planejar disposição dos órgãos de forma a prevenir graus de liberdade que possam vir a causar o deslocamento deles durante o transporte ou vibrações da máquina.
Software				
Não terminar o software de controle dos sensores	Não conseguir entregar o produto	Pouquíssimo provável	Muitíssimo impactante	Rever o escopo do projeto
Não terminar o <i>webapp</i>	Não conseguir entregar o produto	Pouquíssimo provável	Muitíssimo impactante	Rever o escopo do projeto
Perder um integrante do grupo	Sobrecarregar o resto do grupo	Pouco provável	Muito impactante	Rever o escopo e redistribuir as responsabilidades

Perder uma máquina	Impossibilidade de trabalhar sozinho	Razoavelmente provável	Razoavelmente impactante	Pareamento
Não conseguir integração com os sensores do transportador de órgãos	O webapp não mostrará as informações	Pouco provável	Muitíssimo impactante	Ter uma opções de conexão e revisar a solução

1.6.3 EAP

A estrutura analítica do projeto foi definida baseada nos marcos principais e quais atividades deverão ser entregues. Conforme citado na metodologia Top/Down, as atividades foram divididas em módulos de entrega conforme a fig. 1.

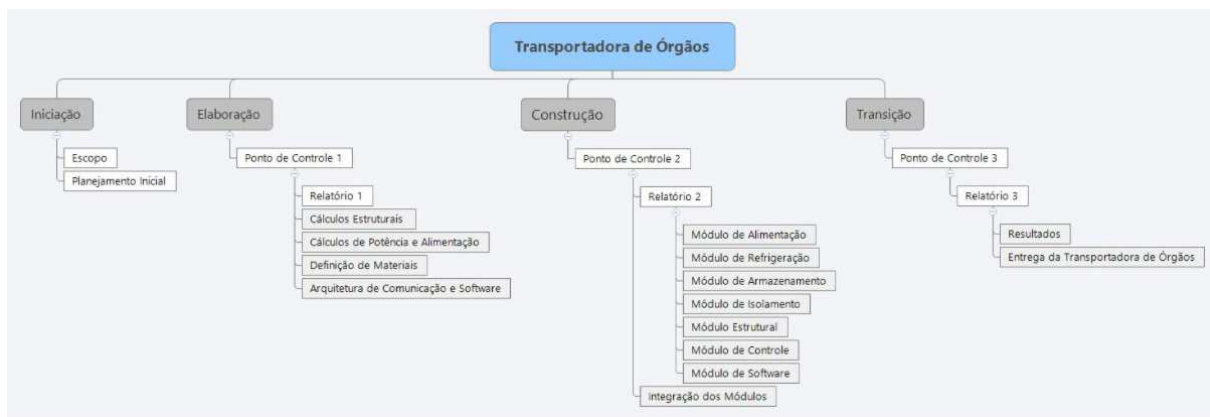


Figura 1 – EAP - estrutura analítica do projeto

1.6.4 Cronograma

Abaixo segue o cronograma proposto para elaboração do projeto, dividido pelas fases de iniciação, elaboração, construção e transição, seus respectivos marcos e datas limites.















		Nome	Duração	Início	Fim
1		☐ Iniciação	5d?	18/08/2017	24/08/2017
2		Definição Tema e Grupo	5d	18/08/2017	24/08/2017
3		Definição do Escopo do Sistema	4d	21/08/2017	24/08/2017
4		Levantamento de Requisitos	4d	21/08/2017	24/08/2017
5		Planejamento de Custos	1d?	23/08/2017	23/08/2017
6		Cronograma	1d?	23/08/2017	23/08/2017
7		Relação de Subsistemas	2d	23/08/2017	24/08/2017
8		☐ Elaboração	17d?	25/08/2017	18/09/2017
9		Elaboração do Relatório PC1	2d	25/08/2017	28/08/2017
10		Apresentação PC1	3d?	30/08/2017	01/09/2017
11		☐ Estrutura	17d	25/08/2017	18/09/2017
12		Definição de Material	11d	04/09/2017	18/09/2017
13		Cálculo de Volume Interno	5d	06/09/2017	12/09/2017
14		Prototipação	10d	04/09/2017	15/09/2017
15		Definição de Layout	6.88d	25/08/2017	04/09/2017
16		Simulação	4d	12/09/2017	15/09/2017
17		☐ Resfriamento	16d	25/08/2017	15/09/2017
18		Definição dos componentes para resfriamento	7d	25/08/2017	04/09/2017
19		Cálculo numérico de potência	10d	04/09/2017	15/09/2017
20		Simulação computacional	5d	25/08/2017	31/08/2017
21		☐ Isolamento	10d	25/08/2017	07/09/2017
22		Definição de tipo de material de isolamento	10d	25/08/2017	07/09/2017
23		Orçar Custos	7d	25/08/2017	04/09/2017
24		Simulação computacional	10d	25/08/2017	07/09/2017

Figura 2 – Cronograma do projeto

25		☐ Alimentação e Armazenamento Energético	14d	25/08/2017	13/09/2017
26		Definir fonte de alimentação	5d	25/08/2017	31/08/2017
27		Especificação dos componentes	14d	25/08/2017	13/09/2017
28		Projeto do sistema de alimentação	14d	25/08/2017	13/09/2017
29		Definição do sistema de armazenamento	7d	25/08/2017	04/09/2017
30		Definição das baterias	14d	25/08/2017	13/09/2017
31		☐ Sistema Eletrônico	14d?	25/08/2017	13/09/2017
32		Definição do módulo de controle	7d	25/08/2017	04/09/2017
33		Definição do módulo de comunicação	7d	25/08/2017	04/09/2017
34		Definição dos componentes eletrônicos	11d?	25/08/2017	08/09/2017
35		Layout	14d	25/08/2017	13/09/2017
36		Simulação	14d	25/08/2017	13/09/2017
37		☐ Software	10d	25/08/2017	07/09/2017
38		Definição da arquitetura de software	7d	25/08/2017	04/09/2017
39		Levantamento de requisitos	10d	25/08/2017	07/09/2017
40		Definição de tecnologia	1d	25/08/2017	25/08/2017
41		☐ Construção	40d?	19/09/2017	13/11/2017
42		Estrutura	39d?	20/09/2017	13/11/2017
43		Resfriamento	39d?	20/09/2017	13/11/2017
44		Isolamento	39d	19/09/2017	10/11/2017
45		Alimentação e Armazenamento Energético	39d	19/09/2017	10/11/2017
46		Sistema Eletrônico	39d	19/09/2017	10/11/2017
47		Software	39d	19/09/2017	10/11/2017
48		Prova	1d	06/10/2017	06/10/2017
49		Elaboração Relatório PC2	7d?	26/10/2017	03/11/2017
50		Apresentação Relatório PC2	3d?	08/11/2017	10/11/2017
51		☐ Transição	17d?	14/11/2017	06/12/2017
52		Integração dos módulos	14d?	14/11/2017	01/12/2017
53		Testes	1d?	30/11/2017	30/11/2017
54		Elaboração Relatório PC3	9d?	21/11/2017	01/12/2017
55		Entrega e Apresentação do Projeto	4d?	01/12/2017	06/12/2017

Figura 3 – Cronograma do projeto

2 Referencial Teórico

2.1 Fenômenos de Transporte de Calor

A transferência de calor é um fenômeno em que, na física, dois corpos com temperaturas diferentes trocam suas energias térmicas quando estão em contato ou em um mesmo ambiente, para que atinjam o equilíbrio.

Alguns materiais são isolantes térmicos e tendem a evitar transferência. São importantes para prevenir gasto energético desnecessário e manter sistemas sem troca de calor se necessário.

Para o projeto proposto, é necessário uma temperatura interna entre 2 e 4 graus Celsius para preservar as características desejadas e não danificar o órgão colocado. Além disso, a caixa deve ser isolada termicamente para que minimize ao máximo as trocas de calor e não afete o órgão transportado.

Essa transferência de calor pode ser classificada de três formas diferentes: Condução, convecção e radiação.

2.1.1 Condução

Ocorre entre corpos que estão em contato físico e está relacionada com a energia cinética, a colisão entre os átomos realiza a transferência de energia cinética (calor) para as moléculas próximas. Com isso, o calor flui do local com temperaturas mais altas para o local com temperatura mais baixa.

A facilidade com que o calor transferido pode ser medido através da condutividade, normalmente, sólidos conduzem melhor que líquidos, e líquidos conduzem melhor do que sólidos.

Material	Condutibilidade Térmica (k)
Cobre (puro)	339
Ouro (puro)	317
Alumínio (puro)	237
Ferro (puro)	80,2
Aço Carbono (1%)	43
Aço Inoxidável (18/18)	15,1
Vidro	0,81
Plásticos	0,2 – 0,3
Água (líquido)	0,6

Tabela 6 – Condutividade térmica dos materiais a 300K. Fonte: BENNETT, 2008

2.1.2 Convecção

A convecção ocorre em líquidos ou gases somente. Ocorre pela diferença de densidades, o ar frio é mais denso e tom ao lugar do ar quente, o ar frio lentamente ganha calor e realiza o ciclo novamente.

Existem dois tipos de convecção: a natural (explicada acima) e a forçada, a qual utiliza aspiradores e bombas para fazer o deslocamento do fluido. (BENNETT, 2008; TIPLER, 2009).

2.1.3 Radiação

São ondas eletromagnéticas que se movem na velocidade da luz, por ser a única capaz de percorrer o espaço, é a principal maneira de transferência de calor do Sol com o planeta terra.

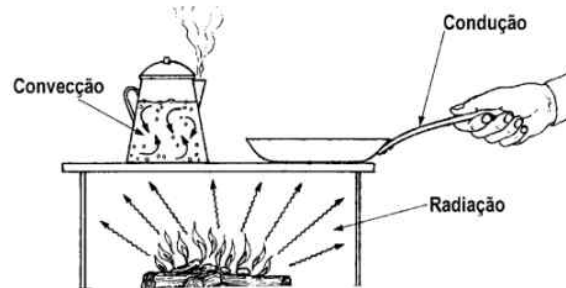


Figura 4 – Mecanismos de transferência de calor

2.2 Calorimetria

A calorimetria é o estudo do calor como energia térmica em trânsito. Com dois corpos em temperaturas diferentes, a transmissão ocorre do corpo mais quente para o mais frio até atingirem o equilíbrio térmico. Uma das medidas mais usadas é a quantidade de calor (Q), ao receber energia térmica, essa quantidade de calor é positiva, ao perder é negativa.

2.2.1 Calor Sensível e Latente

Um corpo pode receber dois tipos de calor, o latente e o sensível. O calor latente é obtido quando o corpo muda de estado físico por causa dessa transferência, já o calor sensível é apenas mudança na temperatura do corpo.

Podemos representar seus cálculos com a fórmula fundamental da calorimetria e a equação para calcular o calor latente. Que são:

$$Q_S = m \cdot c \cdot \Delta T \quad (2.1)$$

$$Q_L = m \cdot L \quad (2.2)$$

Onde:

- Q_S = Quantidade de calor sensível (em joules)
- m = Massa do corpo em gramas
- c = Calor sensível
- ΔT = Diferença de temperatura em $^{\circ}\text{C}$
- Q_L = Quantidade de calor Latente (em joules)
- L = Constante de calor latente

2.3 Fenômenos termoeletricos

A termoeletrica estuda esses fenômenos que associam corrente elétrica com geração de energia elétrica ou térmica. É possível criar uma corrente elétrica e usar essa corrente para controlar um fluxo de aquecimento.

Alguns dos usos mais comuns de um dispositivo termoeletrico são telecomunicações, conversão de energia, fontes alternativas e refrigeração. Podem ter baixa eficiência em metais (mesmo sendo bons condutores térmicos e elétricos), e alta eficiência em semicondutores.

Temos 3 tipos de efeitos termoeletricos, que são efeito de Peltier, de Seebeck e de Thomson.

2.3.1 Efeito Seebeck

O físico , Thomas Johann Seebeck em 1821 uniu dois matérias condutores ou semicondutores, de diferentes temperaturas, com uma junta de medição, ocorre o aparecimento de uma diferença de potencial que gera uma corrente elétrica.

Esse princípio é utilizado em termopares, um sensor de temperatura usado com frequência ainda hoje.

2.3.2 Efeito de Peltier

Em 1834, o físico francês Jean Charles Athanase Peltier conseguiu observar o inverso do feito de Seebeck, que foi chamado de efeito de Peltier.

Aplicando uma tensão em um circuito elétrico fechado que gera uma corrente que atravessa o corpo formado por condutores ou semicondutores, absorve e libera calor em suas junções, que podem ser trocadas com mudança da direção da corrente.

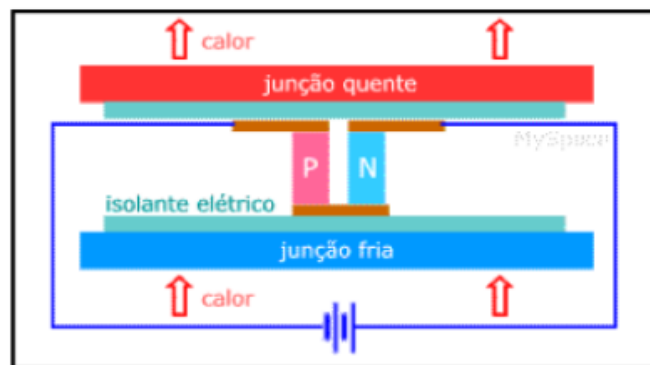


Figura 5 – Representação esquemática da célula de Peltier

Para a junção quente, a corrente elétrica flui do lado positivo para o lado negativo e para a junção fria, a corrente elétrica flui do lado negativo para o positivo.

A transferência do fluxo de calor para os elementos P e N se dá da seguinte forma: O elemento positivo P absorve calor elevando seu nível de energia que o faz migrar para o lado quente que possui uma menor quantidade de energia. Através de ventiladores, coolers e dissipadores, retira-se calor desse elemento que retorna ao lado P reiniciando o ciclo. (COSTA 2010; SOUZA, 2011; MARQUES, 2011).

2.3.3 Efeito Thompson

Mais tarde foi William Thompson na Irlanda que descobriu que dependendo do sentido da corrente elétrica poderia produzir frio ou calor.

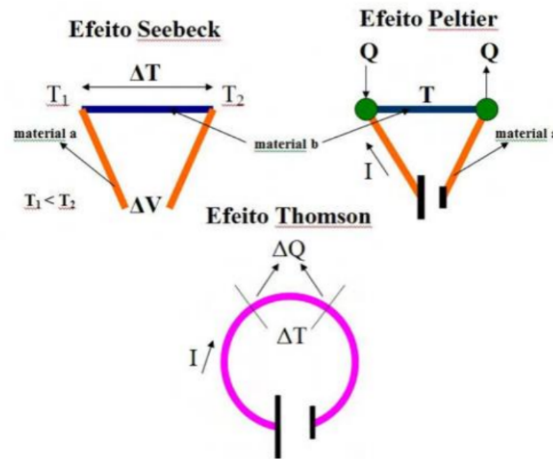


Figura 6 – Esquema dos efeitos de Peltier, Seebeck e Thompson

2.4 Célula de Peltier

A célula de peltier é uma pastilha termoelétrica muito usada na área da eletrônica, automotiva, militar e industrial. Suas principais vantagens são o fácil controle do calor liberado, baixo custo, não libera gás fréon, tamanho reduzido e boa durabilidade.

Para entender melhor o funcionamento de uma pastilha peltier temos a seguinte imagem.

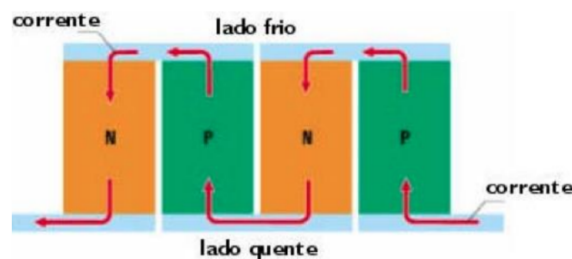


Figura 7 – Esquema do caminho da corrente na célula de Peltier

A célula é formada por semicondutores de tipo N e P e a corrente caminha de acordo com a imagem.

As faces da célula são formadas por material cerâmico, o que ajuda no isolamento e na condutibilidade térmica. Quando aplicamos uma diferença de potencial, de acordo com o efeito de Peltier, é gerada uma corrente que cria um gradiente de temperatura entre as faces.

Alguns cuidados devem ser tomados ao montar uma placa de Peltier, a utilização de coolers ou ventiladores é essencial para que não ocorra o superaquecimento das células. O esquema da imagem a seguir também é recomendado, inclusive utilizando uma pasta térmica para otimizar a transferência de calor.

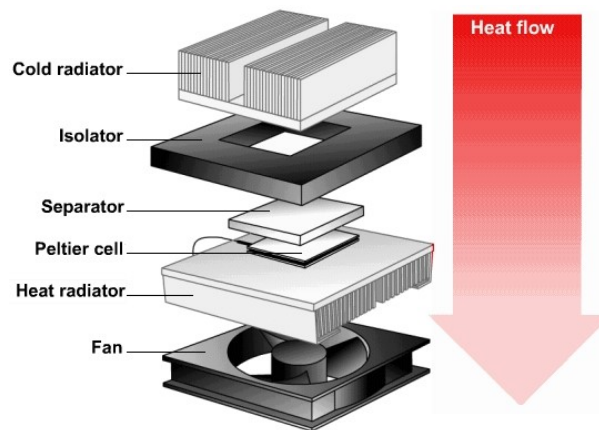


Figura 8 – Esquema de montagem da célula de Peltier

Outro cuidado é observar a quantidade de calor máximo que a pastilha escolhida pode transferir ao aplicar seu potencial e corrente máximos, o que produzirá a maior diferença de temperatura.

Um método para aumentar a transferência de calor é colocar mais de uma pastilha uma sobre a outra, chamado de multi-estágios, a parte quente de uma das pastilhas na parte fria da outra. Porém a diferença de temperatura não pode passar de 60 graus Celsius.

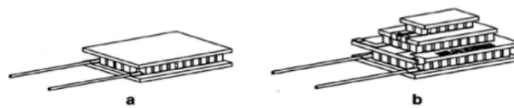


Figura 9 – Célula em estágio simples (a) e multi-estágios (b)

2.5 Framework Django

Django é um framework gratuito e de código aberto para a criação de aplicações web, escrito em Python, uma linguagem de programação multiparadigma. É um framework web, ou seja, é um conjunto de componentes que ajuda a desenvolver sites de forma mais rápida e mais fácil.

Quando se está construindo um site, o desenvolvedor sempre precisa de um conjunto similar de componentes: uma maneira de lidar com a autenticação do usuário (inscrever-se, realizar login, realizar logout), painel de gerenciamento para o seu site, formulários, upload de arquivos, etc. Há muito tempo, outras pessoas notaram várias semelhanças nos problemas enfrentados pelos desenvolvedores web quando estão criando um novo site, então eles uniram-se e criaram os frameworks (Django é um deles) que lhe dão componentes prontos, que você pode usar. O framework Django utiliza o padrão MTV (model-template-view), onde as views funcionam como controllers e templates funcionam como views.

2.6 Microframework Flask

Flask é um microframework baseado em 3 pilares:

- Werkzeug para desenvolvimento WSGI.

- Jinja2 que é um template de escrita para Python
- Good Intentions para melhorar a legibilidade e seguindo as intenções zen do python.

Essas características nos dão um código em alta qualidade com legibilidade e performance. Este framework é utilizado no projeto para desenvolvimento da API.

2.7 Sistema interno

Sistema responsável por se comunicar com o aparato eletrônico, recebendo dados e interpretá-los. Para isso, será utilizado a linguagem de programação C++. C++ é uma linguagem de programação de alto nível com facilidades para o uso em baixo nível. Foi desenvolvida por Bjarne Stroustrup (foto) como uma melhoria da linguagem C, e desde os anos 1990 é uma das linguagens mais populares do mundo.

Alguns profissionais afirmam que C++ é a linguagem mais poderosa que existe, veja algumas características dela:

- É um superconjunto da linguagem C, e contém vários melhoramentos;
- É a porta para a programação orientada a objetos;
- C++ pode virtualmente ser efetivamente aplicado a qualquer tarefa de programação;
- Há vários compiladores para diversas plataformas tornando a linguagem uma opção para programas multiplataforma.

2.8 Ergonomia de carregamento de peso

Para uma pessoa de 18 a 35 anos, os limites de pesos que podem ser levantados sem causar problemas à sua saúde são 40 kg para homens e 20 kg para mulheres. Portanto em média 30 kg por pessoa. Deste modo, um objeto carregado por duas pessoas poderia pesar um máximo de 60 kg. Aplicando um fator de segurança de 30%, o peso máximo para um objeto carregado por duas pessoas é aproximadamente 40 kg.

2.9 TERMOVIDA – Caixa térmica para transporte de órgãos para transplantes

O projeto TERMOVIDA consiste em uma caixa térmica para transporte de órgãos para transplantes com um sistema de refrigeração autônoma.

A legislação da ANVISA regulamenta como deve se dar o transporte de órgãos para transplante, as informações que devem ser coletadas que constatarem o tempo de vida e a temperatura ideal a ser mantida para que os órgãos que sejam transportados em segurança por este dispositivo puderam indicar como deve ser o recipiente e quais são os equipamentos necessários para que o mesmo funcione corretamente.

Neste projeto, é utilizada uma pastilha de efeito Peltier para a refrigeração da caixa, controlada por histerese, via um micro-controlador. O equipamento, utilizado durante o transporte em veículos, utiliza alimentação elétrica do sistema de 12V do veículo.

A estrutura da caixa é feita de material isolante térmico. Esta possui uma porta de ventilação na lateral, onde está posicionada a pastilha Peltier, e um espaço no qual um painel LCD sensível ao toque está alocado. O painel é responsável por mostrar as condições monitoradas.



Figura 10 – TERMOVIDA - Caixa térmica para transporte de órgãos para transplantes

3 Solução Proposta

3.1 Arquitetura de Software

O projeto proposto irá dispor de sistemas de softwares distintos que se comunicam entre si, ao qual irão ser responsáveis pelo controle, recepção e apresentação dos dados aos usuários, oriundos do sensoramento da transportadora de órgãos.

3.1.1 Sistema Interno

Para o sistema implementado junto ao módulo eletrônico da transportadora será utilizado a linguagem de programação C++, que será responsável pela transmissão e recepção dos dados por meio dos sensores e circuitos. Este sistema será integrado junto ao sistema web por meio de arquitetura cliente-servidor ao qual será especificado posteriormente.

3.1.1.1 Requisitos funcionais

Identificador	RF001		
Nome	Apresentar o nível de pressão da caixa transportadora		
Módulo	Sistema interno		
Versão	2	Prioridade	Essencial
Descrição	O sistema deve ser capaz de apresentar o nível de pressão registrado pelo sensor de pressão integrado na caixa transportadora		

Tabela 7 – Sistema interno - requisito funcional 001

Identificador	RF002		
Nome	Apresentar o nível de temperatura da caixa transportadora		
Módulo	Sistema interno		
Versão	2	Prioridade	Essencial
Descrição	O sistema deve ser capaz de apresentar o nível de temperatura registrado pelo sensor de temperatura integrado na caixa transportadora		

Tabela 8 – Sistema interno - requisito funcional 002

Identificador	RF003		
Nome	Controlar o nível de temperatura manualmente		
Módulo	Sistema interno		
Versão	2	Prioridade	Essencial
Descrição	O usuário é capaz de controlar o nível de temperatura da caixa transportadora manualmente		

Tabela 9 – Sistema interno - requisito funcional 003

Identificador	RF004		
Nome	Controlar o nível de pressão manualmente		
Módulo	Sistema interno		
Versão	2	Prioridade	Essencial
Descrição	O usuário é capaz de controlar o nível de pressão da caixa transportadora manualmente		

Tabela 10 – Sistema interno - requisito funcional 004

Identificador	RF005		
Nome	Controlar o nível da temperatura automaticamente		
Módulo	Sistema interno		
Versão	2	Prioridade	Essencial
Descrição	O sistema deve ser capaz de sensoriar e controlar a o nível de temperatura da caixa transportadora automaticamente de acordo com o órgão a ser transportado		

Tabela 11 – Sistema interno - requisito funcional 005

Identificador	RF006		
Nome	Controlar o nível da pressão automaticamente		
Módulo	Sistema interno		
Versão	2	Prioridade	Essencial
Descrição	O sistema deve ser capaz de sensoriar e controlar a o nível de pressão da caixa transportadora automaticamente de acordo com o órgão a ser transportado		

Tabela 12 – Sistema interno - requisito funcional 006

Identificador	RF007		
Nome	Selecionar parâmetros pré-definidos de acordo com o órgão		
Módulo	Sistema interno		
Versão	1	Prioridade	Desejável
Descrição	Quando o usuário escolher o tipo de órgão a ser transportado, o sistema deve ser capaz de selecionar automaticamente parâmetros de pressão e temperatura pré-definidos para aquele tipo de órgão.		

Tabela 13 – Sistema interno - requisito funcional 007

3.1.2 Sistema Web

Para a construção da aplicação proposta foi definido a implementação de um sistema web no qual ficarão dispostas as informações do sensoriamento da transportadora, além de informações de localização pelo GPS integrado. Este sistema terá como servidor a Raspberry Pi e os usuários poderão se conectar e visualizar o transporte do órgão.

Dessa forma, a implementação deste sistema utilizará das seguintes tecnologias:

- Linguagem de Programação Python - linguagem de programação de alto nível, multiparadigma, interpretada e de tipagem dinâmica e forte;
- Django Framework - framework para desenvolvimento web, escrito em Python, open source, que utiliza o padrão model-template-view. (MTV), utiliza por padrão banco de dados Sqlite3.
- Microframework Flask - focado em escrever código simples, legível e performático para resolver problemas como a API de conexão do sistema.

3.1.2.1 Requisitos funcionais

Identificador	RF008		
Nome	Apresentar o nível de pressão da caixa transportadora		
Módulo	Sistema Web		
Versão	2	Prioridade	Essencial
Descrição	O web app deve ser capaz de apresentar ao usuário a informação do nível de pressão advindo do sensor de pressão da caixa transportadora		

Tabela 14 – Sistema Web - requisito funcional 008

Identificador	RF009		
Nome	Apresentar o nível de temperatura da caixa transportadora		
Módulo	Sistema Web		
Versão	2	Prioridade	Essencial
Descrição	O web app deve ser capaz de apresentar ao usuário a informação do nível de temperatura advindo do sensor de temperatura da caixa transportadora		

Tabela 15 – Sistema Web - requisito funcional 009

Identificador	RF010		
Nome	Apresentar a localização em tempo real da caixa transportadora		
Módulo	Sistema Web		
Versão	2	Prioridade	Essencial
Descrição	O web app deve ser capaz de apresentar a localização em tempo real advindo do GPS integrado na caixa transportadora		

Tabela 16 – Sistema Web - requisito funcional 010

Identificador	RF011		
Nome	Cadastrar médicos		
Módulo	Sistema Web		
Versão	2	Prioridade	Essencial
Descrição	O web app deve permitir o cadastro de médicos certificados com CRM		

Tabela 17 – Sistema Web - requisito funcional 011

Identificador	RF012		
Nome	Possuir nível de acesso admin		
Módulo	Sistema Web		
Versão	2	Prioridade	Essencial
Descrição	O web app deve possuir um nível de acesso de administrador com privilégios próprios		

Tabela 18 – Sistema Web - requisito funcional 012

Identificador	RF013		
Nome	Possuir nível de acesso médico		
Módulo	Sistema Web		
Versão	2	Prioridade	Essencial
Descrição	O web app deverá possuir um nível de acesso para médicos, o qual é inferior o nível de acesso admin		

Tabela 19 – Sistema Web - requisito funcional 013

Identificador	RF014		
Nome	Apresentar informações do órgão a ser transportado		
Módulo	Sistema Web		
Versão	1	Prioridade	Desejável
Descrição	O web app deve ser capaz de apresentar algumas informações do órgão que está sendo transportado no momento		

Tabela 20 – Sistema Web - requisito funcional 014

Identificador	RF015		
Nome	Gerar relatório do processo de transporte do órgão		
Módulo	Sistema Web		
Versão	1	Prioridade	Desejável
Descrição	O web app deve ser capaz de gerar um relatório final com registros do processo de transporte de algum órgão específico. Como por exemplo: a variação de temperatura e pressão, o registro do deslocamento (origem, destino e percurso)...		

Tabela 21 – Sistema Web - requisito funcional 015

3.2 Sistema de Refrigeração

A refrigeração da câmara tem como base o uso da pastilhas termo elétricas, denominadas de módulos Peltier que são pequenas unidades que utilizam tecnologia de matéria condensada para operarem como bombas de calor. Esta pastilha é feita de material semicondutor e é capaz de causar um diferença de temperatura nas suas faces quando submetida à uma tensão.

3.2.1 Estrutura do conjunto de refrigeração

Pelas especificações do projeto em ser um ambiente de refrigeração para o transporte de órgãos para transplante, a face de menor temperatura da célula peltier deve estar em contato com o ar de dentro da câmara para que assim ocorra o seu resfriamento. Já o lado de maior temperatura da célula peltier deve estar em contato com o ar circundante no ambiente externo, tornando assim a troca de calor entre as duas regiões mais eficaz.

Em vista disso, serão utilizados dois dissipadores de calor, que estarão em contato direto com uma pasta térmica, e esta irá em contato com o módulo peltier. Logo acima das colmeias de cada dissipador haverá um cooler, que tem como principal objetivo melhorar a circulação de ar pelos dissipadores, consequentemente tornar a troca de calor do sistema ainda mais eficiente.

Na figura abaixo é apresentada uma visão explodida da solução de refrigeração:

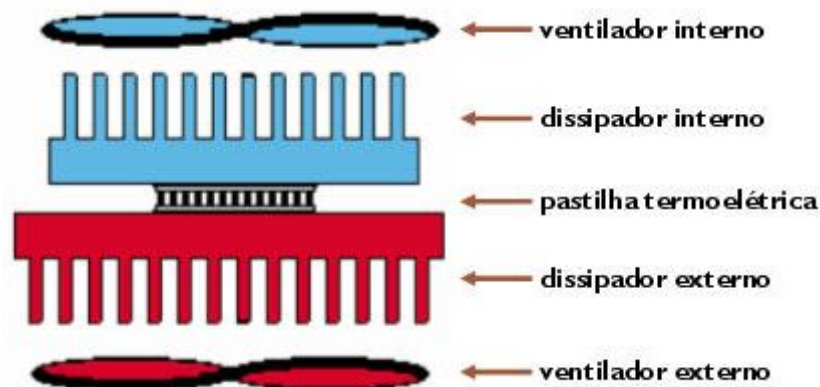


Figura 11 – Visão explodida do sistema de refrigeração

O desempenho dos módulos peltier é diretamente proporcional às grandezas que o controlam. Devido a esta característica, para um projeto o fabricante disponibiliza um conjunto de curvas que irão permitir ao projetista determinar os limites seguros de operação do sistema de refrigeração. Algumas combinações dessas grandezas podem tornar o sistema que possui um comportamento ótimo para um desempenho inadmissível.

Tabela 22 – Dados de Desempenho da Célula Peltier. FONTE: Folha de Dados TEC-12706 – HB Eletronic Components.

Temperatura do lado quente (°C)	25	50
Q_{MAX} (W)	50	57
ΔT_{MAX} (°C)	66	75
I_{MAX} (A)	6,4	6,4
V_{MAX} (V)	14,14	16,4
Resistência do Módulo (Ω)	1,98	2,3

3.2.2 Dimensionamento do sistema de refrigeração Peltier

O dimensionamento do sistema de refrigeração por Peltier irá ser desenvolvido de modo sistemático, tendo como referência a definição de uma carga térmica e a diferença de temperatura quente/frio (DT) [1]. Cabe alertar que serão determinados pontos ótimos de operação e uma estimativa de desempenho para o sistema uma vez que o sistema tem um comportamento não-linear.

3.2.2.1 Determinação das temperaturas de trabalho

Serão definidas nesta etapa as temperaturas de trabalho, afim de:

- Fazer a escolha do módulo peltier;
- Escolher o dissipador de calor para o módulo;
- Calcular as cargas térmicas do projeto.

Portanto, as temperaturas de trabalho estão assim estabelecidas:

Tabela 23 – Temperaturas de trabalho do módulo Peltier

	Temperatura (°C)	Observação
$T_{ambiente}$	35	Temperatura ambiente em que o dispositivo vai trabalhar
T_Q	40	Temperatura de trabalho da face quente - dissipador
T_F	0	Temperatura de trabalho da face fria
ΔT	40	Os limites do módulo estão ligados a esta variável

3.2.2.2 Determinação da Carga Térmica

Existem dois tipos de carga térmica que o sistema de refrigeração vai estar submetido, a carga térmica ativa que é a energia térmica dissipada pelo dispositivo que estará sendo refrigerado, e a carga térmica passiva, a qual é a energia térmica proveniente de radiação, convecção ou condução, ou ainda a combinação dos dois.

$$Q_{Térmica} = Q_{Radiação} + Q_{Condução} + Q_{Convecção} + Q_{Ativa} \quad (3.1)$$

Descobrir e minimizar as cargas térmicas atuantes no sistema nos permitirá alcançar o nível de refrigeração requisitado e a potência necessária para alcançá-la. A seguir serão estimadas as cargas ativa e passiva do sistema.

- Carga Térmica Ativa

Esta fonte é relacionada à presença de dispositivos, no caso em questão à presença do cooler, na região a ser refrigerada e esta carga é representada pela potência dissipada por efeito Joule:

$$Q_{Ativa} = V \times I \quad (3.2)$$

Onde:

Q_{Ativa} — Potência ativa, em Watts;

V — Tensão de alimentação do dispositivo (12 V);

I — Corrente no dispositivo (0,15 A).

O que leva a concluir que a carga térmica ativa é de aproximadamente 1,8 Watts.

- Carga Térmica Passiva

Para este projeto o cálculo da carga térmica de radiação será desprezado, pois o sistema não trabalha com altas temperaturas à vácuo.

Para o cálculo da carga térmica passiva será utilizada a combinação dos fenômenos de condução e convecção:

$$Q_{Passiva} = \frac{A \times \Delta T}{\frac{x}{k} + \frac{1}{h}} \quad (3.3)$$

Para o cálculo da área externa foram utilizadas as dimensões externas da câmara de $6 \times (300 \times 300) \times 10^{-6} = 0,54 \text{ mm}^2$.

Considerando duas possibilidades de isolantes térmicos que podem ser utilizados no projeto (Poliestireno Expandido e Espuma de Poliuretano), obtêm-se:

Poliestireno expandido (EPS) — Isopor: 0,045 a 0,034 $\left[\frac{\text{W}}{\text{m.K}}\right]$ e espessura $x=0,02\text{m}$.

Espuma de poliuretano: 0,023 $\left[\frac{\text{W}}{\text{m.K}}\right]$ e espessura 0,03 m.

Foi utilizado o coeficiente de transferência de calor por convecção do ar por convecção forçada:

$$h = 250 \left[\frac{\text{W}}{\text{m}^2 \cdot ^\circ\text{C}}\right]$$

Obtendo assim, duas cargas térmicas passivas:

$$Q_{Passiva,Isopor} = 24,73 \text{ W}$$

$$Q_{Passiva,Espuma} = 26,51 \text{ W}$$

Como as duas cargas são comparativamente próximas, para fins práticos de cálculo será escolhida a maior dentre elas.

Logo, $Q_{Térmica} = 28,31 \text{ W}$.

3.2.2.3 Determinação de Estágios para o Módulo

Com base nas definições de temperaturas realizadas anteriormente, pode-se determinar portanto o número de estágios do módulo necessários para que o ΔT seja atingido com segurança.

Com base nas definições de temperaturas realizadas anteriormente, pode-se determinar portanto o número de estágios do módulo necessários para que o T seja atingido com segurança.

Tabela 24 – Diferença máxima de temperatura para módulos simples e de dois e três estágios

Número de Estágios	ΔT_{Max} 1 atm de N_2
1	64
2	84
3	95

3.2.2.4 Escolha da Célula de Peltier

Com base no método dimensionamento por carga térmica, é necessária uma célula de Peltier de 28,31 W para climatizar um compartimento de transporte.

Para esse projeto então, será utilizada para fazer a função de climatização do compartimento de transporte de órgãos uma célula de Peltier, cujo modelo adotado foi o TEC1-12706, por ser de fácil acesso no mercado e suprir as necessidades do projeto, conforme os cálculos de dimensionamento por carga térmica realizados. Este modelo possui comprimento e largura de 4cm e altura de 3,2mm. A corrente elétrica máxima que esta célula de peltier pode suportar é de 6 Ampères, a tensão máxima é de 15,4V e a potência máxima é de 63W.

3.2.2.5 Controle do Cooler

Para controlar a velocidade do cooler será utilizado um controle PWM de forma em que o tempo em que a onda fica em nível lógico alto em relação a todo o período da onda determina a porcentagem de potência entregue ao sistema, e forma a ajustar o consumo de energia para evitar que o consumo de energia seja muito alto desnecessariamente.

3.2.2.6 Controle da Célula Peltier

Da mesma forma que o cooler o consumo do peltier será estimado pelo controle via PMW, como no caso do peltier se faz necessário o uso de uma tensão de 12V será usado um controle de interrupção simples utilizando transistor MOSFET para atuar como chave que será controlada pelo próprio PWM.

3.2.3 Requisitos do Sistema

Com vistas à concepção e validação da solução, foram definidos os requisitos relativos ao sistema de alimentação e refrigeração do produto:

3.2.3.1 Requisitos Funcionais

O sistema de refrigeração deve ser capaz de:

- Refrigerar uma câmara hermeticamente;
- sistema deve ser capaz de estabilizar a temperatura interna da câmara de forma que o órgão fique com temperatura entre 2°C e 4°C;
- O sistema deve ser capaz de manter a temperatura da câmara uniforme.

3.2.3.2 Requisitos Não-Funcionais

O sistema de refrigeração deve ser capaz de:

- Utilizar dissipadores de calor e células de peltier; Ser eficiente energeticamente, consumindo o mínimo de consumo possível através de um controle de potência;
- A câmara a ser refrigerada deve ter um volume máximo de 4 litros;
- O sistema deve ser capaz de refrigerar o sistema de forma satisfatória durante um período máximo de 48 horas.

3.3 Sistema de Alimentação

As fontes de energia que serão utilizadas para alimentar o produto, incluindo o sistema de refrigeração e os componentes elétricos e eletrônicos, são a rede elétrica comum brasileira e um banco de baterias. O banco de baterias será dimensionada afim de manter os subsistemas em perfeita operação durante o período solicitado de 48 horas.

3.3.1 Diagrama do Sistema

A Figura a seguir apresenta o diagrama elétrico simplificado do produto. Ele representa o circuito de alimentação utilizado, desde a fonte de energia — rede elétrica padrão — até o uso final em seus componentes elétricos e eletrônicos. É importante ressaltar que este diagrama será refinado ao longo dos pontos de controle, pois o sistema pode ser retificado para melhor atender às condições de contorno que forem encontradas durante a execução do projeto.

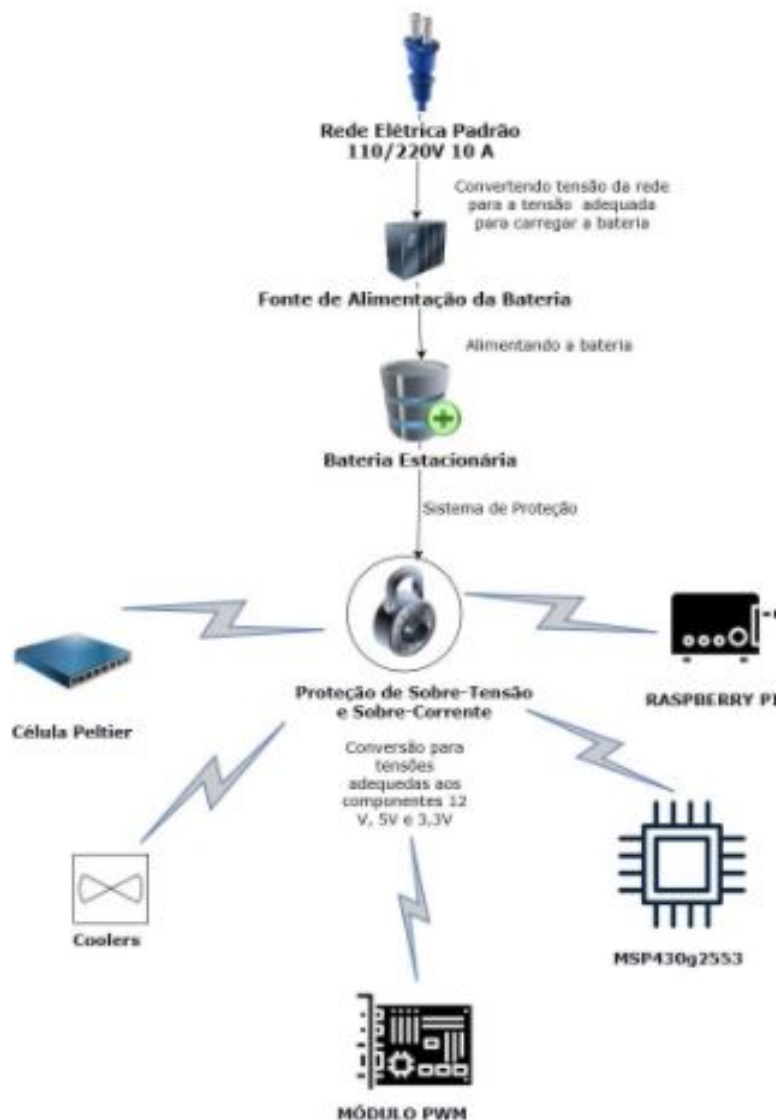


Figura 12 – Diagrama Elétrico Preliminar

O sistema foi dimensionado com um fator de segurança elevado, pois a proposta de projeto é de um sistema de acondicionamento de órgãos para transplante. Sendo assim, o nível de confiabilidade do produto deve ser extremamente alto, para isso todo o sistema de alimentação foi dimensionado relacionando o sistema ao tempo de operação necessário ao transporte e diretamente ao consumo de energia advinda da bateria.

3.3.2 Baterias

Baterias têm a finalidade de armazenar energia e liberá-la em determinada periodicidade, e de forma controlada. Sua escolha deve ser adequada às necessidades de consumo energético do projeto, e considera os dados de corrente elétrica e tensão. Para a seleção da bateria adequada deve-se estudar se ela é capaz de armazenar a energia total demandada às necessidades do projeto, e se ela consegue entregar toda a energia necessária ao funcionamento do equipamento.

Dentre as opções de bateria disponíveis no mercado, optou-se pela bateria estacionária. Sua vida útil é de aproximadamente 5 anos, devido à sua composição com materiais internos mais sobressaída comparada às baterias automotivas, por exemplo. Podem, também, suportar descargas de até 80% de sua capacidade, sem prejudicar sua vida útil, e resistem a ciclos de carga ou descarga mais profundos. Tais características proporcionam maior confiabilidade ao funcionamento do projeto pelo uso da bateria estacionária.

O dimensionamento da bateria requer inicialmente a relação de potência demandada para suprir as necessidades dos componentes elétricos do projeto, como mostra a tabela a seguir:

Tabela 25 – Consumo energético dos componentes

COMPONENTE	ALIMENTAÇÃO (V)	CORRENTE (A)	POTÊNCIA (W)
MSP430g2553	5	330 μ	1,65 mW
RASPBERRY PI	5	2,5	12,5
PROTETOR	12	26,5m	318m
CONTROLADOR PELTIER	12	2,4	28,33
CONTROLADOR COOLER	12	260,9m	3,6
MÓDULO PWM	12	100m	1,2

Conhecer a capacidade da bateria e o tempo de uso do equipamento também são necessários ao dimensionamento.

O dimensionamento da bateria foi feito usando as seguintes equações:

$$Consumo = (P) \times (T) \quad (3.4)$$

Onde:

P — Potência em KW; T — Tempo em horas.

De acordo com o estimado de carga para o projeto até o momento, teremos a potência em watt de aproximadamente 58,44W, autonomia de 48h e uma bateria com 12V.

De acordo com o estimado de carga para o projeto até o momento, encontra-se a potência em Watt de 58,44w, o tempo de 48h e uma bateria com 12V Obtendo valores de, respectivamente: 2,805 KWh e 233,76 Ah. Dessa forma, considerando que a tabela acima considera sempre a pior das hipóteses, o valor prático poderá ser redimensionado, de forma que os testes serão iniciados a partir da ligação de 3 baterias de 70 Ah em paralelo.

3.3.3 Requisitos

Com vistas à concepção e validação da solução, foram definidos os requisitos relativos ao sistema de alimentação e refrigeração do produto:

3.3.3.1 Requisitos Funcionais

O sistema de alimentação deve ser capaz de:

- Armazenar energia elétrica;

- Fornecer energia para os componentes elétricos e eletrônicos de controle e monitoramento do produto;
- Fornecer energia para o sistema de refrigeração.

3.3.3.2 Requisitos Não Funcionais

O sistema de alimentação deve ser capaz de:

- Prover a energia necessária para o bom funcionamento do produto durante um período máximo de 48 horas, com armazenamento de energia em baterias;
- O sistema deve ser capaz de controlar a potência que será entregue as placas de peltier;
- Possuir eficiência energética aceitável, através de um controle de potência no sistema de refrigeração, escolha de componentes eletrônicos de baixa potência e sistemas de standby em determinados componentes não críticos do produto;
- Ser estável energeticamente, evitando picos de potência com componentes e segurança de circuitos.

3.4 Estrutura

3.4.1 Arquitetura da estrutura

A estrutura da transportadora de órgãos será feita considerando como principais fatores a mobilidade e a capacidade de comportar todos os sistemas cumprindo os requisitos de projeto. Além disso, desejou-se aproximar o centro de massa o mais no centro possível da estrutura geral para gerar estabilidade.

Os esquemáticos a seguir mostram de forma simplificada as dimensões, composição e disposição dos elementos estruturais.

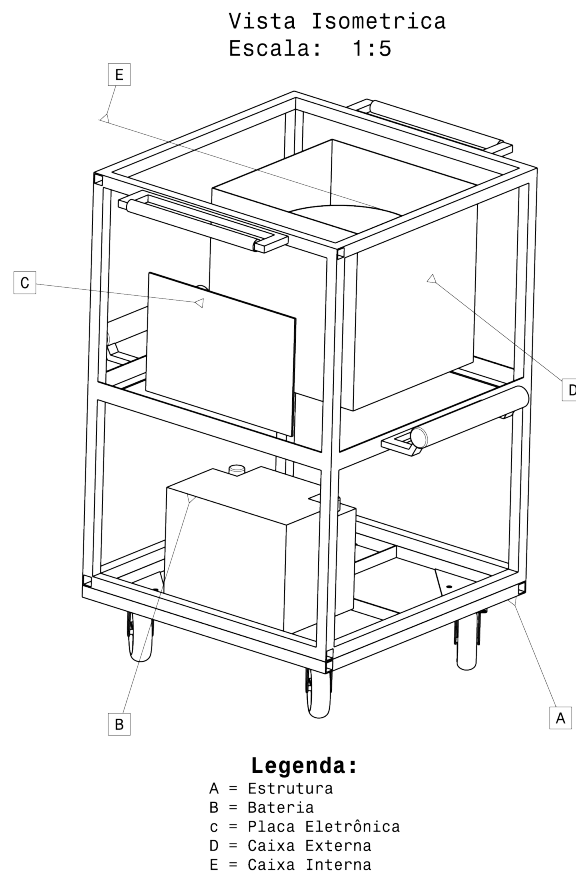


Figura 13 – Estrutura básica da transportadora de órgãos

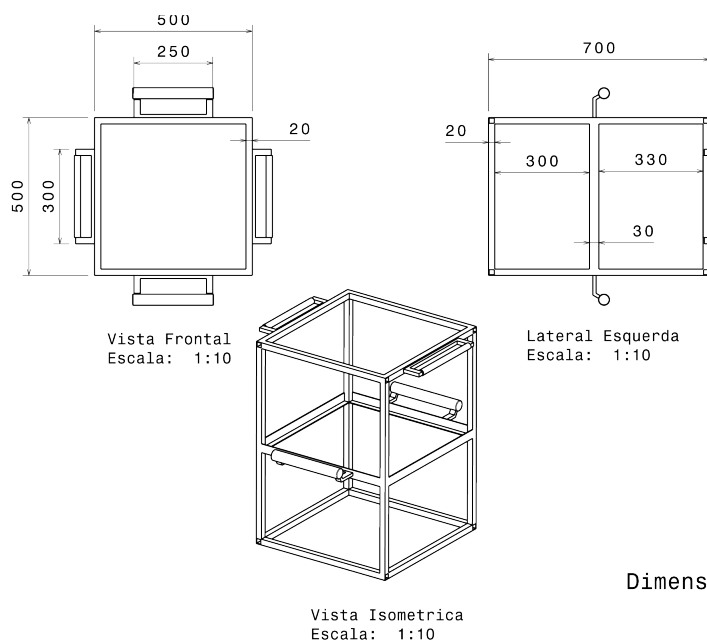


Figura 14 – Dimensões da estrutura principal do carrinho

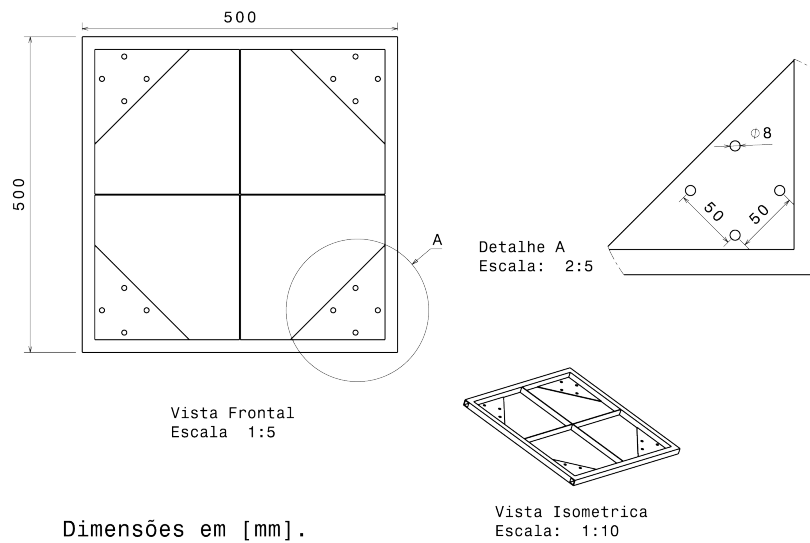


Figura 15 – Dimensões da base de apoio da estrutura

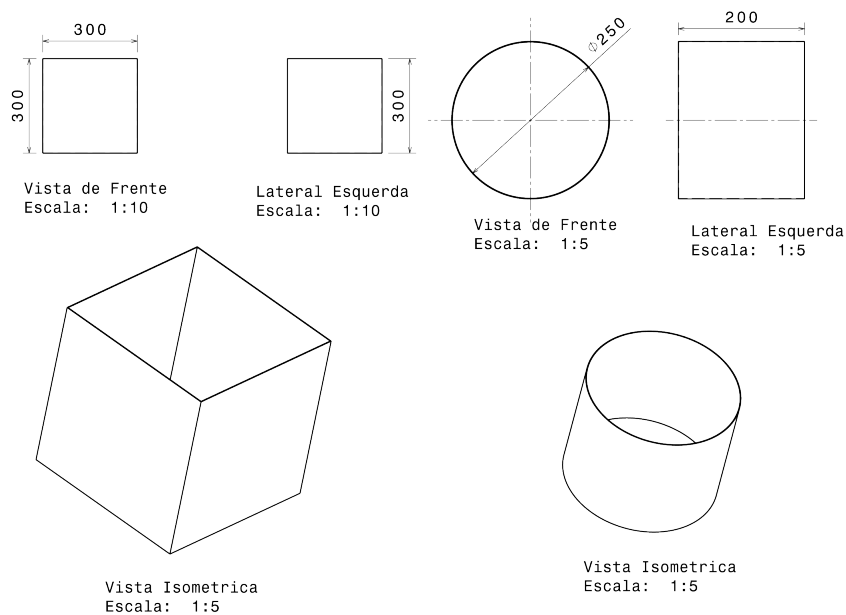


Figura 16 – Dimensões dos elementos estruturais internos

3.4.2 Materiais principais

O material estrutural tem como objetivo resistir aos esforços durante a utilização da transportadora de órgãos. As cargas de ocorrências durante sua utilização são puramente estáticas, além disso, o projeto deve conciliar baixo custo com baixo peso. Portanto, uma boa opção é o metalon, um aço carbono com costura de baixo custo comumente utilizado em estruturas mecânicas.

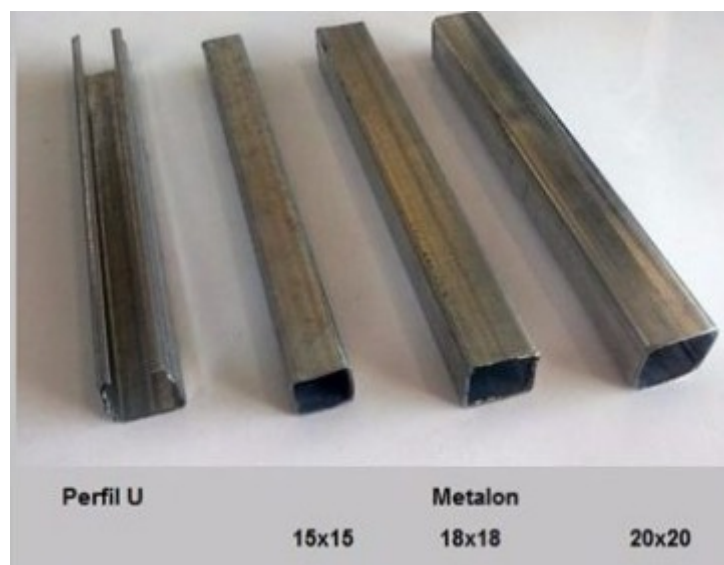


Figura 17 – Perfis de Metalon

Para a caixa de alocação de órgãos, foi escolhido o aço inox, devido suas propriedades anticorrosivas e térmicas, aliadas ao baixo custo e maior facilidade de aquisição quando comparado com o aço cirúrgico.

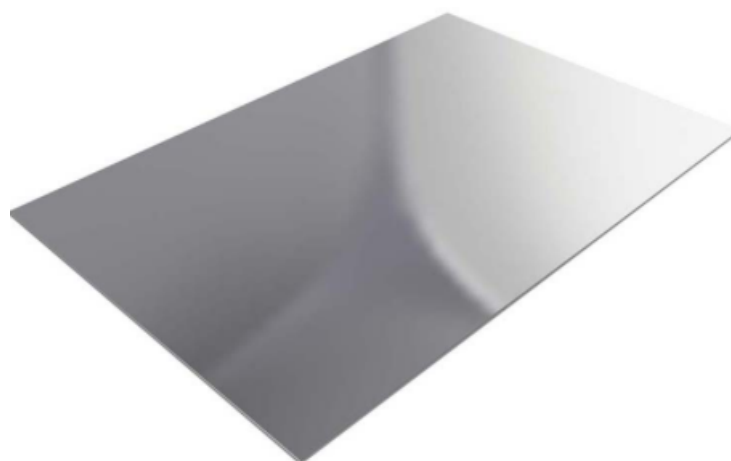


Figura 18 – Chapa de Aço Inox 304

A carenagem em volta da estrutura será feita de Policloreto de Vinila (PVC), por ser um material leve e de fácil maneabilidade.

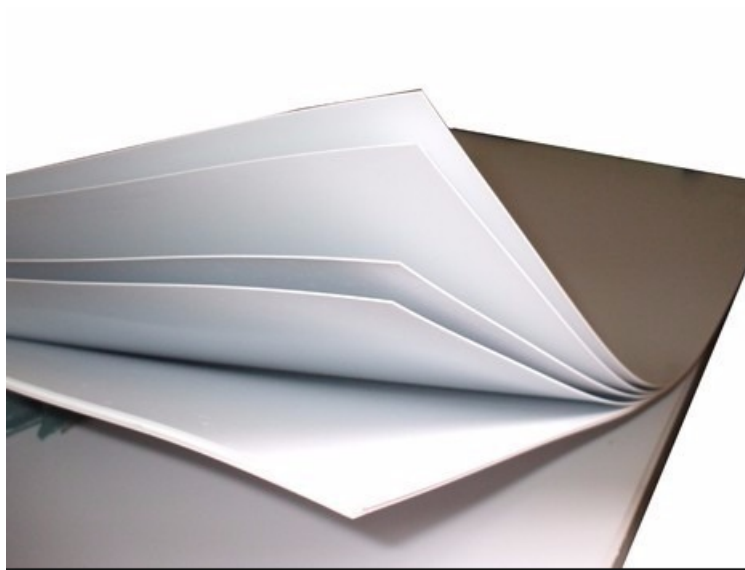


Figura 19 – Chapas de Policloreto de Vinila

3.4.3 Requisitos

3.4.3.1 Requisitos Funcionais

- Ser capaz de armazenar o órgão hermeticamente
- Comportar todos os outros subsistemas
- Ser móvel e carregável
- Todas as partes internas do compartimento de carga devem ser capazes de passar por processo de esterilização

3.4.3.2 Requisitos não-funcionais

- Possuir compartimento que possa ser completamente vedado
- Possuir sistema de rodas para movimentação em solo e alças para carregamento manual
- Pesar um máximo de 40 kg
- As peças que serão refrigeradas devem ser resistentes a corrosão
- Os elementos responsáveis por suportar cargas devem ter resistência para isto
- O sistema de rodas deve ser capaz de fácil anexagem e desanexagem
- O compartimento de carga de órgãos deve ser facilmente anexado e desanexado em seu local

3.4.4 Desafios Técnicos

3.4.4.1 Isolamento térmico da câmara

Para ajudar a manter uma baixa temperatura estável na câmara fria, é necessário que haja um isolamento térmico em volta do compartimento resfriado. Para isto será feito um revestimento de poliestireno expandido (isopor) ou espuma de poliuretano ao redor da câmara fria.

3.4.4.2 Esterilização do sistema

De acordo com as normas o compartimento no qual o órgão estará contido deve ser esterilizado, portanto deve ser capaz de fácil montagem e desmontagem, o cria um desafio para a fabricação de um compartimento que seja facilmente retirado quando necessário, mas ao mesmo tempo deve estar fixo durante todo o transporte do órgão. Em vista disso, o compartimento estará anexado a estrutura através de peças centralizadoras de seção quadrada com as dimensões da câmara fria e um furo cujo diâmetro é o mesmo do compartimento de carga.

3.4.4.3 Mobilidade do sistema

A transportadora possui fácil mobilidade como requisito, o que traz como desafio técnico como será feito o sistema de mobilização de modo estável. A solução que será adotada consiste em módulo que pode ser anexado e desanexado da estrutura principal. Deste modo, quando necessário colocar a transportadora em cima de uma bancada ou algo semelhante, é possível desanexar o módulo de mobilização. O módulo possuirá rodas de baixa vibração e boa capacidade de carga com travas.

3.5 Sistemas Eletrônicos

Com vistas à concepção e validação da solução, foram definidos os requisitos relativos ao subsistema de alimentação e refrigeração do produto:

3.5.1 Servidor

O servidor será construído com auxílio do Raspberry Pi, que é um computador que praticamente o tamanho de um cartão de crédito. Ele foi desenvolvido primeiramente com o intuito de se aprender programação. Pode ser usado como um substituto para grandes computadores, pois ele permite a instalação de um sistema operacional, baseado em Linux, como o Raspbian. Com a sua boa capacidade de processamento ele permite inclusive que se possa jogar certos jogos e ver vídeos em alta definição. Os pinos de propósito geral de entrada/saída (GPIO, general purpose input/output) permitem que ela seja usada para uma grande variedade de várias aplicações. Esses pinos são pinos de entrada e saída digitais.



Figura 20 – Vista superior da Raspberry

A Raspberry Pi 3 possui um processador quad core de 1.2GHz, 64 bits, uma placa de rede wireless, módulo Bluetooth, 4 portas USB, 40 pinos de entrada e saídas digitais, GPIOs, porta HDMI, por Ethernet, conector de áudio 3.5mm, P2, um slot para cartão micro SD. Para a sua alimentação, é necessário uma

fonte de 5V e de 2A, totalizando um gasto de energia de 10W. Se a fonte não consegue fornecer uma tensão e essa corrente especificada, a placa de desenvolvimento pode funcionar de uma maneira inadequada e não conseguindo tomar todas as ações necessárias comprometendo o funcionamento do sistema que depende dela como um todo.

A sua utilização, será feita conjunto com outros microcontroladores, pois mesmo havendo uma alta capacidade de processamento, ela não é muito adequada para situações em que se necessite processamento quase em tempo real. Isso ocorre pois ela está em amplo funcionamento com um sistema operacional, o que consome muitos recursos do processamento.

Para a sua utilização em conjunto, será necessária o uso de um protocolo de comunicações, como o I2C, SPI ou UART, essa escolha será feita para que se tenha um melhor aproveitamento da velocidade de comunicação. I2C e SPI, levam uma vantagem, pois ela permite que seja feito uma rede de comunicação com vários dispositivos. Isso é permitido, pois se pode haver um mestre, que determina a velocidade de transmissão, e vários escravos que vão se comunicando com o mestre.

3.5.2 Circuito Preventivo

O circuito preventivo visa proteger o sistema como um todo da ocorrência de sobretensão, evitando assim que se danifique o produto. Ele é feito tendo como base um relé e um diodo Zener. Sua função é interromper a passagem de corrente no momento em que a tensão de entrada ultrapassa um valor limiar. O circuito está ilustrado logo abaixo:

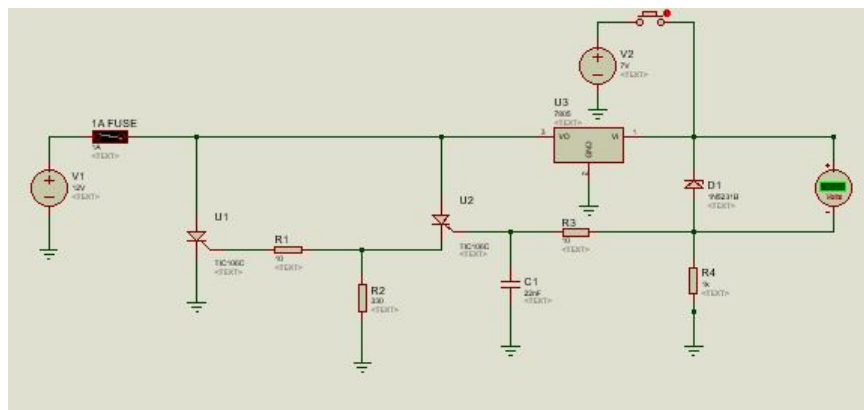


Figura 21 – Circuito de proteção

3.5.3 Controle PWM

O controle PWM — tanto o que agirá sobre o cooler quanto o que agirá sobre a célula peltier — está ilustrado na figura logo abaixo:

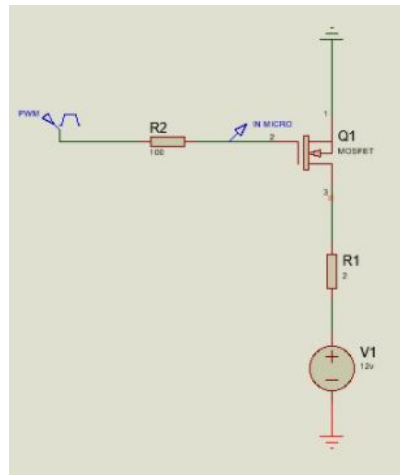


Figura 22 – Circuito responsável pelo controle PWN

Ligado a esse circuito, está o controlador MSP430, responsável por utilizar um dos seus pinos como saída PWM para que o circuito acima o amplifique com auxílio do MOSFET. Conforme o datasheet, o pino PWM do MSP430 é o P1.6

3.5.3.1 Subsistema de Controle

O sistema de controle deve ser capaz de:

- Realizar a aquisição de dados através de sensores;
- Realizar o controle de potência fornecida para os coolers e placa peltier;
- Transmitir os dados dados recebidos para outra placa;
- Tomada de decisão de acordo com os dados.

3.5.3.2 Subsistema de Proteção

O sistema de proteção deve ser capaz de:

- Proteger o circuito de sobretensão;
- Proteger o circuito de sobrecorrente.

3.5.3.3 Subsistema de Comunicação e Análise

O sistema de proteção deve ser capaz de:

- Analisar todos os dados advindos de sensores e outros componentes;
- Transmitir dados para um servidor WEB;
- Transmitir dados usando algum tipo de rede sem fio.

3.6 Tabela de custos

ESTIMATIVA DE CUSTOS DO PROJETO

Custos Alimentação e Refrigeração

MATERIAL UTILIZADO	QUANT	Unitário	Fornecedor	Total	FRETE	Desconto (%)	V. Final
Bateria estacionária Freedom DF1000 70 Ah	3	R\$ 303,90	Americanas	R\$ 911,70	COMBINAR		R\$ 911,70
Fonte	1	R\$ 80,00	Contato	R\$ 80,00	COMBINAR		R\$ 80,00
Dissipadores de Calor	2	R\$ 10,00	Contato	R\$ 20,00	COMBINAR		R\$ 20,00
Cooler	2	R\$ 10,00	Contato	R\$ 20,00	COMBINAR		R\$ 20,00
Pasta Térmica CDA 15g	2	R\$ 5,00	Mercado Livre	R\$ 10,00	COMBINAR		R\$ 10,00
Cabos e conectores em geral			Contato	R\$ 60,00	COMBINAR		R\$ 60,00
SOMA				R\$ 1.101,70			R\$ 1.101,70

CUSTOS DE ELETRÔNICA

MATERIAL UTILIZADO	QUANT	Unitário	Fornecedor	Total	FRETE	Desconto (%)	V. Final
Im7805	2	R\$ 3,00	Contato	R\$ 6,00	COMBINAR		R\$ 6,00
Im7812	2	R\$ 3,00	Contato	R\$ 6,00	COMBINAR		R\$ 6,00
TIC106C	4	R\$ 7,50	Contato	R\$ 30,00	COMBINAR		R\$ 30,00
Fusíveis	10	R\$ 1,00	Contato	R\$ 10,00	COMBINAR		R\$ 10,00
Resistores variados	10	R\$ 1,50	Contato	R\$ 15,00	COMBINAR		R\$ 15,00
apacitores variados	10	R\$ 1,00	Contato	R\$ 10,00	COMBINAR		R\$ 10,00
módulo PWM	3	R\$ 30,00	Contato	R\$ 90,00	COMBINAR		R\$ 90,00
DIODO ZENER 1N4733 (5,1V/1W)	2	R\$ 0,40	Contato	R\$ 0,80	COMBINAR		R\$ 0,80
DIODO ZENER 1N4742 (12V/1W)	2	R\$ 0,40	Contato	R\$ 0,80	COMBINAR		R\$ 0,80
SENSOR DE TEMPERATURA	1	R\$ 22,00	Mercado Livre	R\$ 22,00	COMBINAR		R\$ 22,00
Display Touchscreen Raspberry	1	R\$ 54,00	Mercado Livre	R\$ 54,00	COMBINAR		R\$ 54,00
MSP430	1	R\$ 60,00	Mercado Livre	R\$ 60,00	COMBINAR		R\$ 60,00

Raspberry Pi 3	1	R\$ 200,00	Mercado Livre	R\$ 200,00	COMBINAR		R\$ 200,00
Módulo Gsm Gprs Sim 800i C/ Antena Raspberry Pi	1	R\$ 46,00	Mercado Livre	R\$ 46,00	COMBINAR		R\$ 46,00
kit refrigeração	1	R\$ 85,90	Mercado Livre	R\$ 85,90	COMBINAR		R\$ 85,90
SOMA				R\$ 636,50			R\$ 636,50

CUSTOS DE ESTRUTURA

MATERIAL UTILIZADO	QUANT	Unitário	Fornecedor	Total	FRETE	Desconto (%)	V. Final
METALON BARRA DE 6m	2	R\$ 14,00	Mercado Livre	R\$ 28,00	COMBINAR		R\$ 28,00
CHAPA DE P/V C 2m X 1m X 1mm	4	R\$ 36,00	Mercado Livre	R\$ 144,00	COMBINAR		R\$ 144,00
RODINHA COM FREIO	4	R\$ 18,00	Mercado Livre	R\$ 72,00	COMBINAR		R\$ 72,00
METRO QUADRADO DE ACO INOX 1mm	1	R\$ 600,00	Mercado Livre	R\$ 600,00	COMBINAR		R\$ 600,00
CHAPA DE ALUMINIO 170mm X 53mm X 2mm	2	R\$ 15,00	Mercado Livre	R\$ 30,00	COMBINAR		R\$ 30,00
ESPUMA EXPANSIVA DE POLIURETANO	2	R\$ 20,00	AMERICANAS	R\$ 40,00	COMBINAR		R\$ 40,00
SOMA				R\$ 914,00			R\$ 914,00

CUSTOS DE SOFTWARE

CATEGORIA	PREÇO	MOEDA	TEMPO (ANOS)	Total			V. Final
HOSPEDAGEM DE SERVIDOR	\$100,00	DOLAR	1 ANO	R\$ 316,75			R\$ 316,75
SOMA							R\$ 316,75

ESTIMATIVA TOTAL DO PROJETO

−

🔍

+

R\$ 2.968,95

Figura 23 – Tabela de custos

4 Resultados Preliminares

4.1 Software

4.1.1 Mudanças no escopo

Algumas informações e diretrizes do projeto foram modificadas desde a concepção da ideia do projeto de software. A seguir apresentamos as mudanças realizadas no projeto para esta entrega.

4.1.1.1 Sistema Interno

A principal mudança de escopo na implementação do sistema interno, após refinamento de requisitos, se dá pela remoção do controle e apresentação da pressão interna da caixa transportadora, com isso afeta diretamente os Requisitos Funcionais RF001, RF004, RF006, aos quais são destinados às funções descritas previamente.

4.1.1.2 Sistema WEB

Assim como o sistema interno, as principais mudanças em relação ao escopo planejado para o webapp se dá pela remoção da apresentação de dados da pressão interna da caixa transportadora, removendo assim o Requisito Funcional RF008. Outra mudança de escopo definido durante a implementação do sistema se dá na mudança de controle usuários e seus devidos acessos, ao quais não só “Médicos” serão os usuários do sistema, mas sim definidos 3 tipos de usuários, a serem descritos posteriormente, com isso serão atualizados os Requisitos Funcionais RF011 e RF013.

Identificador	RF011		
Nome	Cadastrar Usuários		
Módulo	Sistema Web		
Versão	2	Prioridade	Essencial
Descrição	O web app deve permitir o cadastro de usuários aos quais irão interagir com o sis		

Tabela 26 – Sistema Web - requisito funcional 011

Identificador	RF013		
Nome	Definir nível de autorização dos usuários		
Módulo	Sistema Web		
Versão	2	Prioridade	Essencial
Descrição	O web app deverá possuir um nível de acesso diferenciado para os 3 níveis definid		

Tabela 27 – Sistema Web - requisito funcional 013

4.1.1.3 Arquitetura de Software

Em relação à Arquitetura de Software proposta não houve mudanças de escopo. A arquitetura implementada consiste no modelo cliente-servidor, aos quais o serverside (Lado do Servidor) foi implementado uma API, webservice, em linguagem Python conjunto ao framework Flask, que consiste na recepção e partilhamento dos dados advindos tanto do sistema web, quanto do sensoramento da caixa transportadora, persistindo os dados e mantendo a segurança do sistema. O clientside (Lado do Cliente) consiste na aplicação web ao qual o usuário interagir com o sistema, de acordo com seu nível de autorização. Foi implementado em linguagem Python + framework Django, seguindo o modelo de desenvolvimento MTV: Model - View - Template.

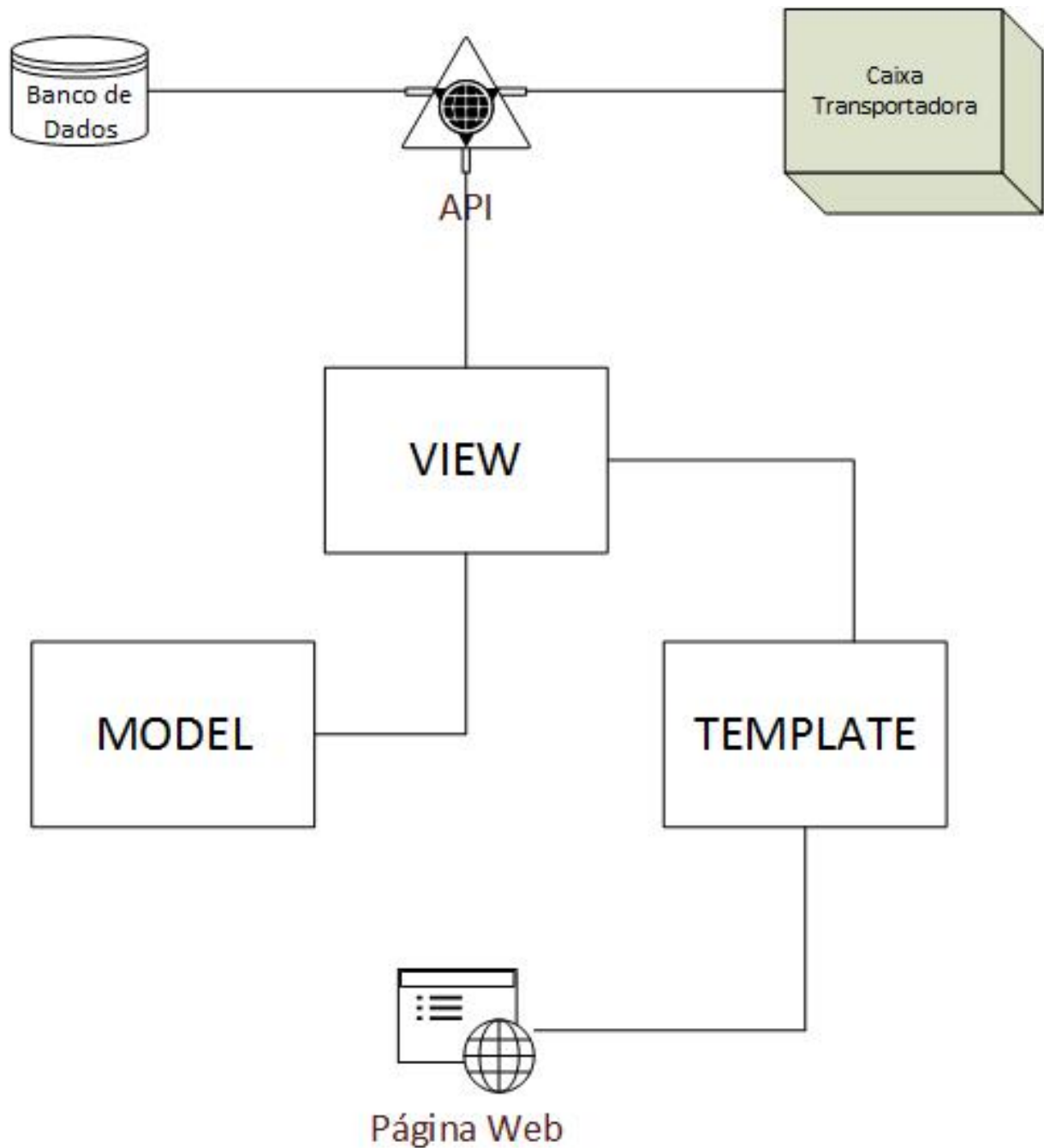


Figura 24 – Arquitetura de Software

4.1.1.4 Integração

A integração com as outras áreas de engenharias deste projeto consiste na comunicação do sistema interno e webapp com os dispositivos eletrônicos e sensoramento disposto na caixa transportadora. O sistema interno está atuando em conjunto com o microcontrolador para recepção dos dados dos sensores de temperatura, trava e controle on/off, e com a raspberry pi para transmissão dos dados para a API, com isso a equipe de desenvolvimento de software está a trabalhar ativamente com a equipe de eletrônica a fim de atingir os objetivos específicos relacionados à esses temas.

4.1.2 Requisitos Implementados

4.1.2.1 Cadastro de Usuários

Foi implementado um sistema de cadastro de usuários, aos quais estes serão classificados e cadastrados em três diferentes tipos de acordo com seu nível de autorização.

- Administrador: Terá controle total sobre a aplicação; somente usuário administrador terá acesso aos cadastros de usuários e novas câmaras de transporte;
- Transportador: Terá autorização para iniciar um novo transporte e visualizar o andamento do mesmo;
- Usuário: Poderá apenas visualizar as informações de um transporte em andamento.

Para o cadastro serão necessários informar os dados de nome de usuário, email, senha e nível de acesso. A seguir a tela de cadastro:

A imagem mostra a interface web do sistema TRANSORG. No topo, há o logotipo 'TRANSORG' em vermelho e azul à esquerda, e um ícone de perfil de usuário com uma seta para baixo à direita. O menu lateral à esquerda contém duas opções: 'Todas as Câmaras' com um ícone de caminhão e 'Cadastro de Usuários' com um ícone de pessoa. O conteúdo principal da página é o formulário 'Cadastro de Usuário', que possui um subtítulo 'Novo Usuário'. O formulário contém quatro campos de entrada: 'Nome de Usuário:', 'Email:', 'Senha:' e 'Nível de Acesso:'. O campo 'Nível de Acesso:' é um menu suspenso com uma seta para baixo, e o menu está aberto, mostrando as opções 'Administrador' (destacada em azul), 'Administrador', 'Transportador' e 'Usuario'.

Figura 25 – Arquitetura de Software

4.1.2.2 Listar e Apagar Usuários

O sistema irá dispor de uma página específica para listar todos os usuários cadastrados juntamente com a opção de deletar os mesmos. A seguir a tela de listagem de usuários:

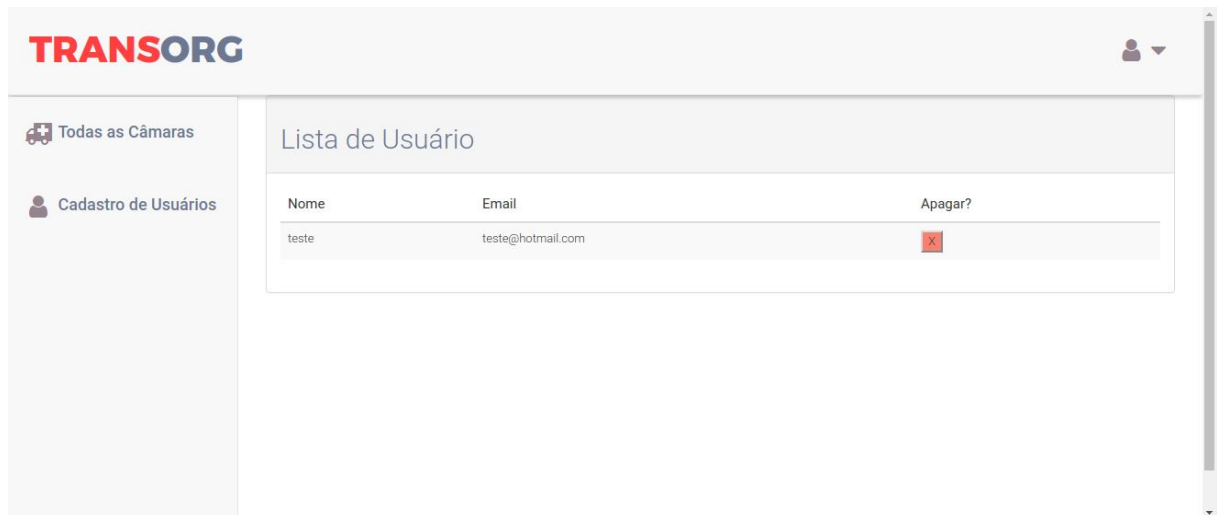


Figura 26 – Listar usuários

4.1.2.3 Sistema de Login

O sistema de autenticação se dará por meio do envio dos dados das credenciais à API, composto por nome de usuário e senha, e caso estas informações estejam corretas a API retorna um token de acesso ao qual é guardado em uma sessão, onde para acesso às páginas, o sistema sempre verificará se consta na sessão o token correto, caso contrário retornará à página de login.

A seguir a tela de Login:

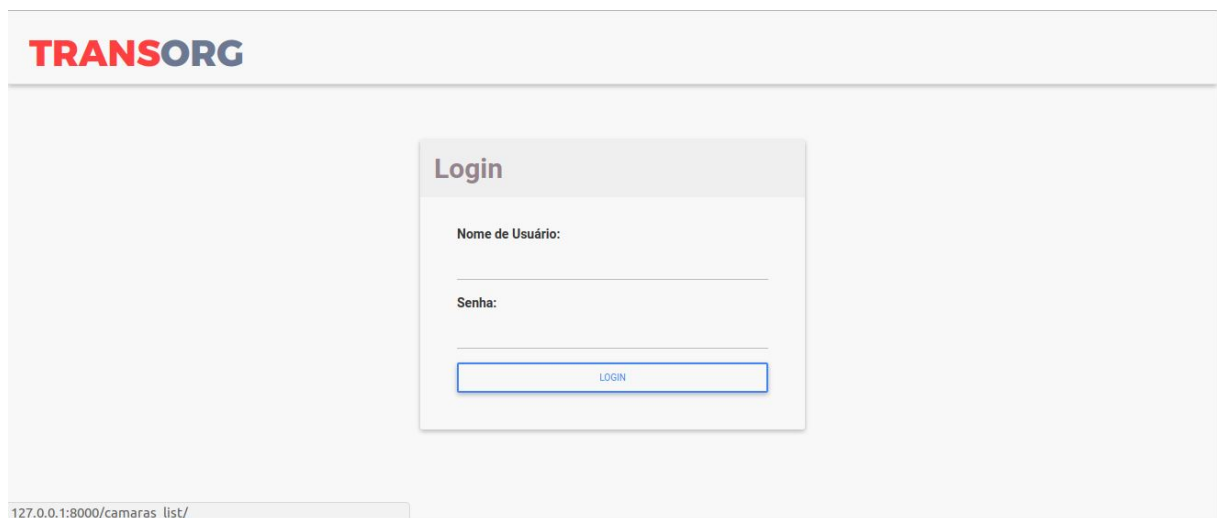


Figura 27 – Login no WebApp

4.1.2.4 Cadastro de Câmaras

O sistema dispõe de um cadastro de novas câmaras, onde é solicitado o nome da mesma para seu cadastro. Internamente é criada junto ao webservice com seu id relacionado. A partir de sua criação, esta câmara já fica disponível para transporte no sistema.

A seguir a tela de cadastro de câmaras:

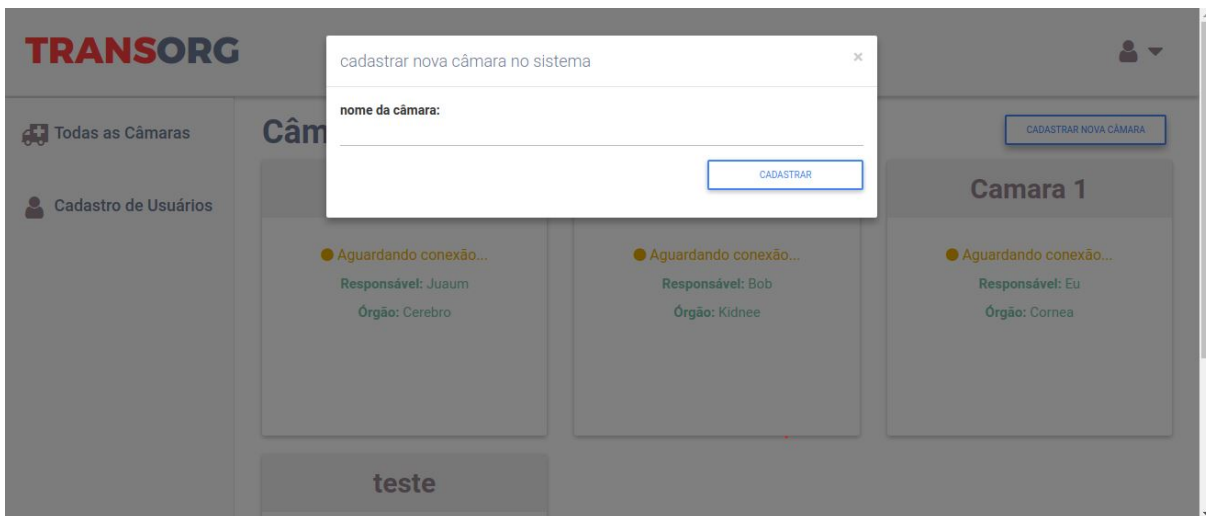


Figura 28 – Cadastro de Câmaras

4.1.2.5 Visualizar Todas as Câmaras

A tela principal do sistema se dará pela visualização das câmaras disponíveis e em uso, a partir dela será possível iniciar novas solicitações de transporte. Câmaras disponíveis e fora de uso também há a opção de deleção.

A seguir tela de visualização de câmaras:



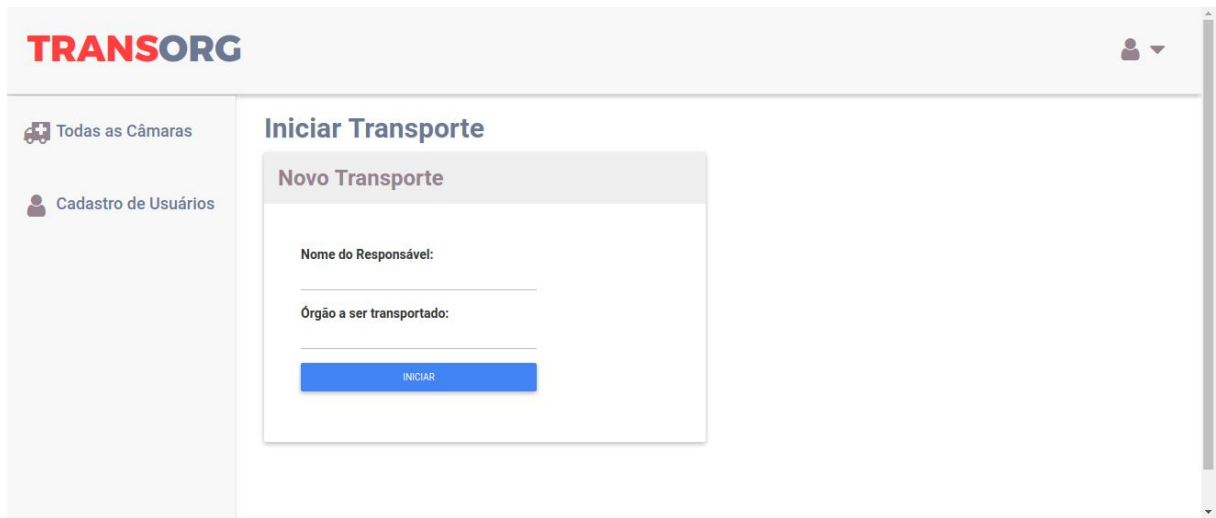
Figura 29 – Listar Câmaras

4.1.2.6 Iniciar Novo Transporte:

A partir da seleção de uma câmara disponível o usuário é redirecionado à página de início de um novo transporte onde é solicitado informar o responsável pelo transporte e o órgão ao qual será

transportado.

A seguir a tela de início de um novo transporte:



The screenshot displays the TRANSORG web application interface. At the top, the TRANSORG logo is visible on the left, and a user profile icon with a dropdown arrow is on the right. The left sidebar contains two menu items: 'Todas as Câmaras' with a camera icon and 'Cadastro de Usuários' with a user icon. The main content area is titled 'Iniciar Transporte'. Below this title is a form box labeled 'Novo Transporte'. Inside this box, there are two text input fields: 'Nome do Responsável:' and 'Órgão a ser transportado:'. Below these fields is a blue button labeled 'INICIAR'.

Figura 30 – Iniciar Transporte

4.1.2.7 Visualizar Transporte em Andamento:

A principal funcionalidade do sistema, onde se é possível visualizar todas as informações de um transporte em andamento. As informações apresentadas são: gráfico de temperatura, temperatura atual, localização atual, responsável pelo transporte, órgão transportado, status da trava de segurança e data e hora destes dados.

A seguir tela de visualização de andamento de um transporte ativo:

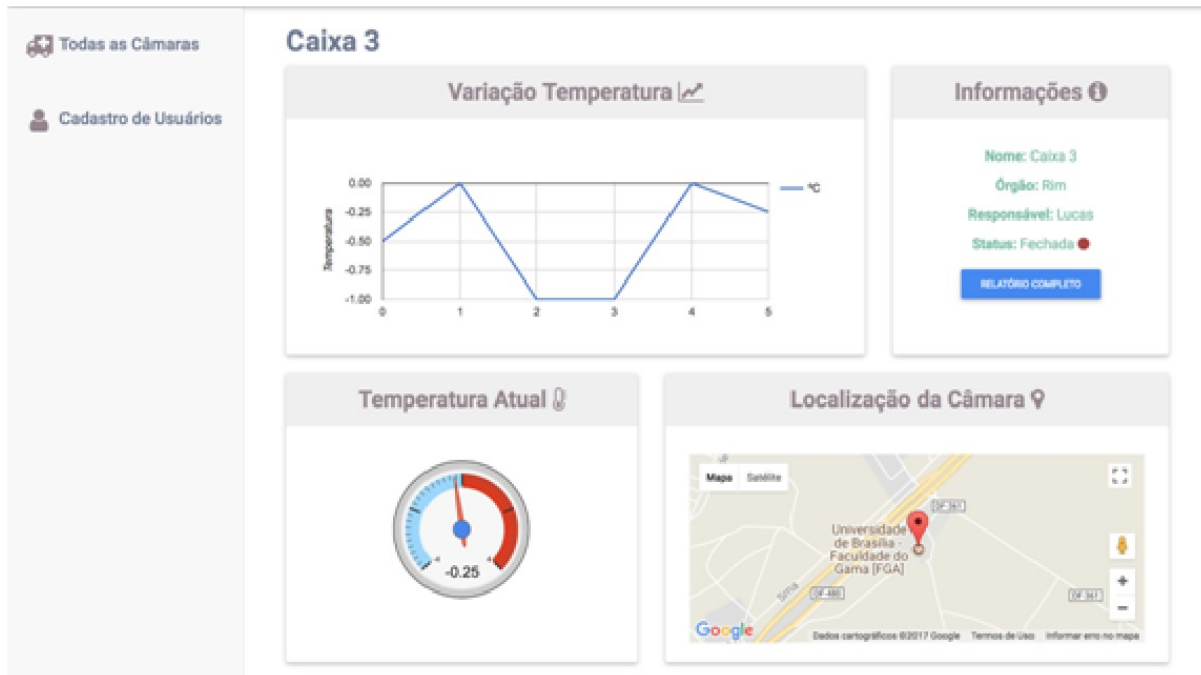


Figura 31 – Câmara de transporte

4.1.2.8 Relatório

O sistema dispõe de uma funcionalidade de relatório, ao qual o usuário irá visualizar as informações dos transportes realizados, com opção de exportação em PDF. A seguir tela de relatório:

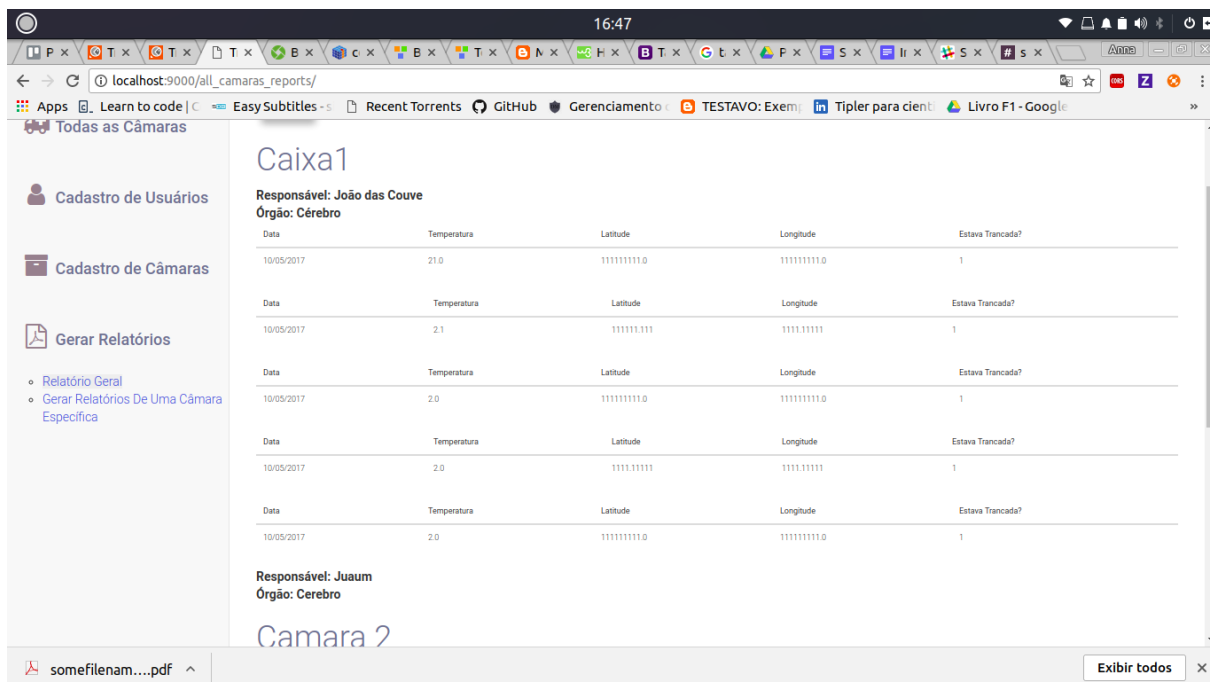


Figura 32 – Relatórios do sistema

4.1.2.9 API

A API é o intermediário entre os sistemas e o banco de dados, uma forma de garantir que todos os dados sejam inseridos e recuperados através de um sistema em comum. Dessa forma podemos trabalhar com qualquer meio de visualização de dados e métodos de inserção, que se torna imprescindível para o funcionamento de um sistema onde temos uma interface WEB e um equipamento eletrônico que irá inserir dados no banco de dados.

A caixa transportadora acessará a API para fornecer as leituras dos sensores de localização, temperatura, fechamento e os dados do transporte. A API tratará de armazenar esses dados no banco através dos endpoints configurados. A partir daí o sistema WEB pode recuperar esses dados com chamadas nos endpoints da API.

Portanto a caixa transportadora servirá somente como interface de inserção de dados enquanto o WEB app funcionará como inserção e recuperação.

A API foi documentada na plataforma POSTMAN que automatiza e testa os endpoints configurados.

A seguir a tela da ferramenta com a api configurada:

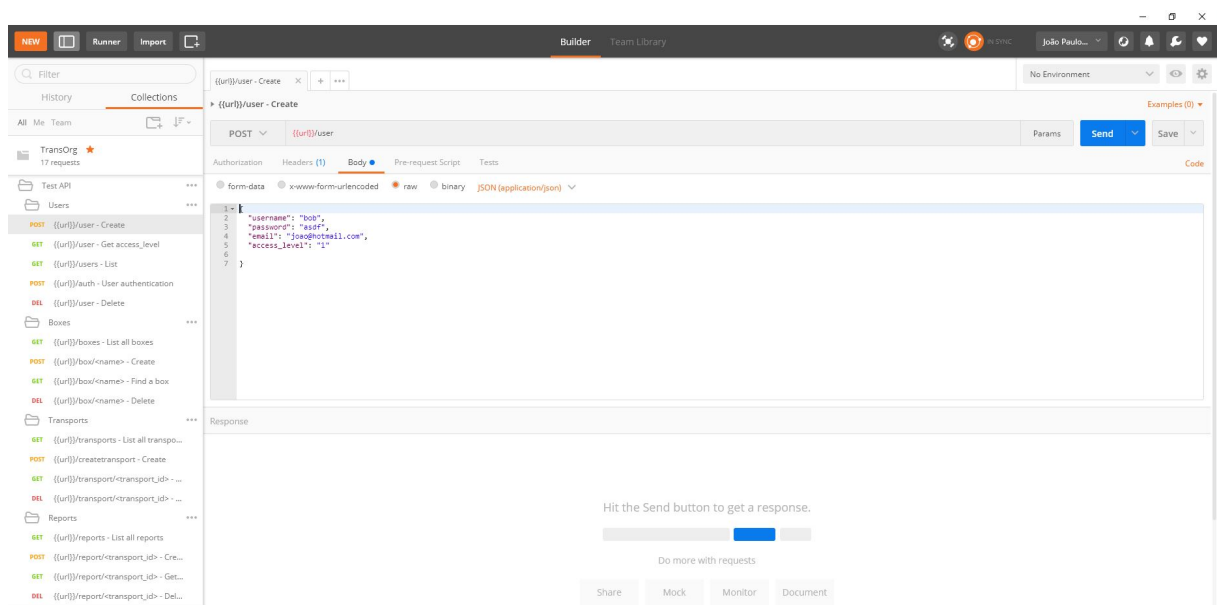


Figura 33 – API do Sistema

4.2 Eletrônica

4.2.1 Sistema de controle de temperatura

Como é demanda do projeto a utilização de um sistema de refrigeração mecânico à vapor e o compressor é um de seus componentes, o qual necessita de uma alta corrente de partida e de um sistema complexo para implementar o controle PID, este mesmo foi retirado do sistema de controle. Sendo assim, o controle será realizado por um termostato digital capaz de ligar e desligar o sistema, este elemento será implementado por um módulo relé com a finalidade de isolar o sistema de baixa tensão e baixa potência.

Utilizando a saída de 5V do sistema de alimentação será implementado o seguinte circuito:

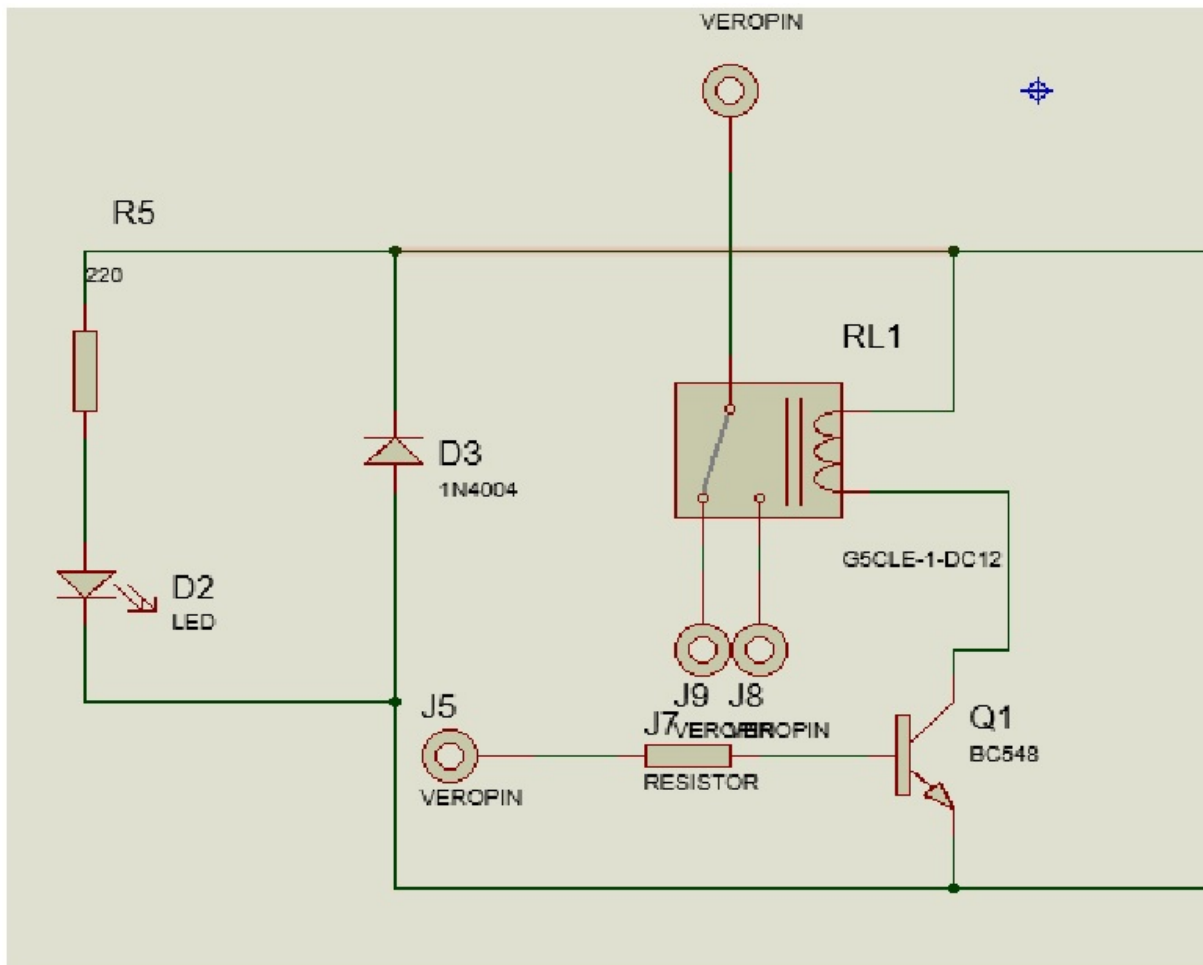


Figura 34 – Diagrama Eletrônico de Controle de Temperatura.

O transistor BC548 atua como uma chave, que por sua vez é ativada com uma corrente advinda do MSP430, o que faz com que o caminho da corrente seja liberado e a corrente percorra o indutor presente no relé, gerando um fluxo magnético capaz de acionar o mesmo. Será utilizado também um Light Emitting Diode (LED), afim de indicar quando o sistema está ligado e um diodo de silício para que uma corrente reversa seja evitada. Quando o sistema estiver a uma temperatura acima de 4°C, o compressor é ligado e quando o sistema atingir uma temperatura de 2°C ou menor, o compressor é desligado, mantendo essa temperatura entre 2°C e 4°C.

4.2.2 Sistema de proteção de componentes elétricos e eletrônicos

Devido ao grau de confiabilidade que o produto construído demanda, por ser um sistema de transporte de órgãos para transplante, têm-se que instalar diversos circuitos de proteção de componentes, garantindo assim o perfeito estado e funcionamento dos componentes internos.

Para isso será utilizado um circuito de proteção contra sobretensão com base em um SRC ou diodo controlado de silício. Este componente é muito importante em aplicações que possuem o objetivo de controlar cargas de potência de altos valores a partir da rede de energia.

Sendo assim, desenvolveu-se uma topologia de circuito utilizando o regulador de tensão LM7805 para estabilizar em 5Vdc e utilizar um diodo zener de proteção para estabilizar a tensão abaixo de 5.1Vdc. Caso ocorra uma sobrecarga de tensão no circuito, o diodo zener passará a conduzir corrente acionando os 2 SRCs e consequentemente queimando o fusível de proteção.

Pode-se observar na imagem abaixo o esquemático do circuito a ser implementado:

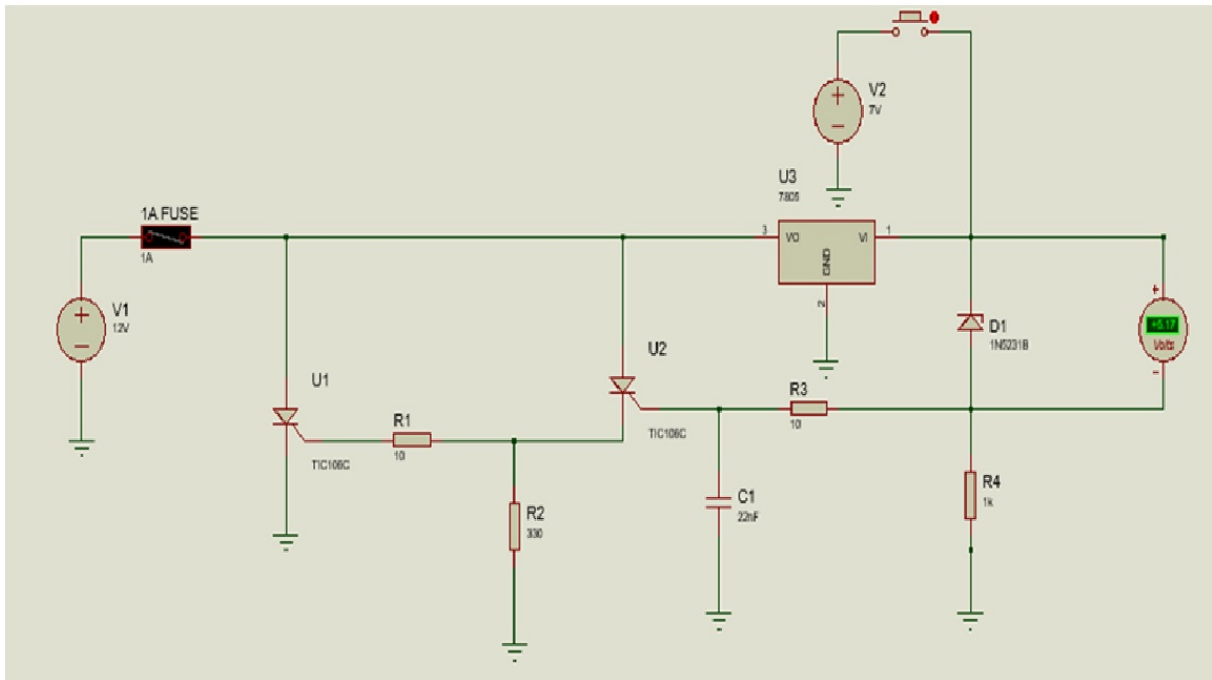


Figura 35 – Circuito de proteção.

Neste caso, pode-se observar uma fonte de 7V acoplada a um botão que simula uma sobretensão, 2 SRCs que são ativados quando o zener sobre uma sobretensão causando a abertura do SRC U1 e consequentemente ativando o fusível. Desta forma, garante a proteção satisfatória dos componentes

Após a simulação, foram realizados testes de prototipagem em protoboard. Em seguida, depois da verificação da funcionalidade do sistema a nível de prototipagem, foi dimensionado o layout do circuito para realizar a confecção da PCB por meio de serigrafia e corrosão no percloroeto de ferro.

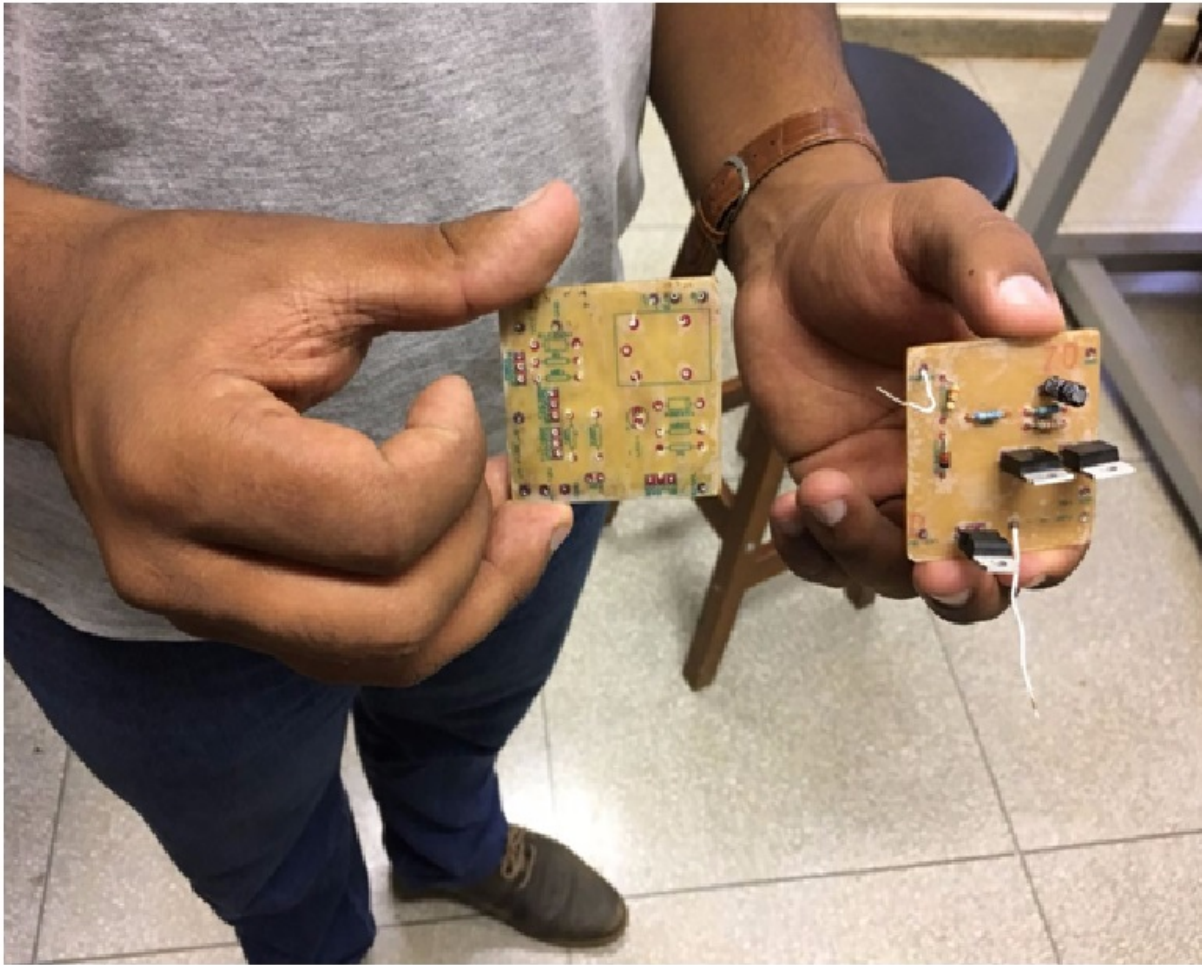


Figura 36 – Placas eletrônicas.

Por fim foram realizados testes utilizando uma fonte de bancada e setando sua entrada em 12 V DC, neste caso foi observada uma saída de 4.71V suficiente para alimentar tanto a raspberry PI quanto o MSP430.

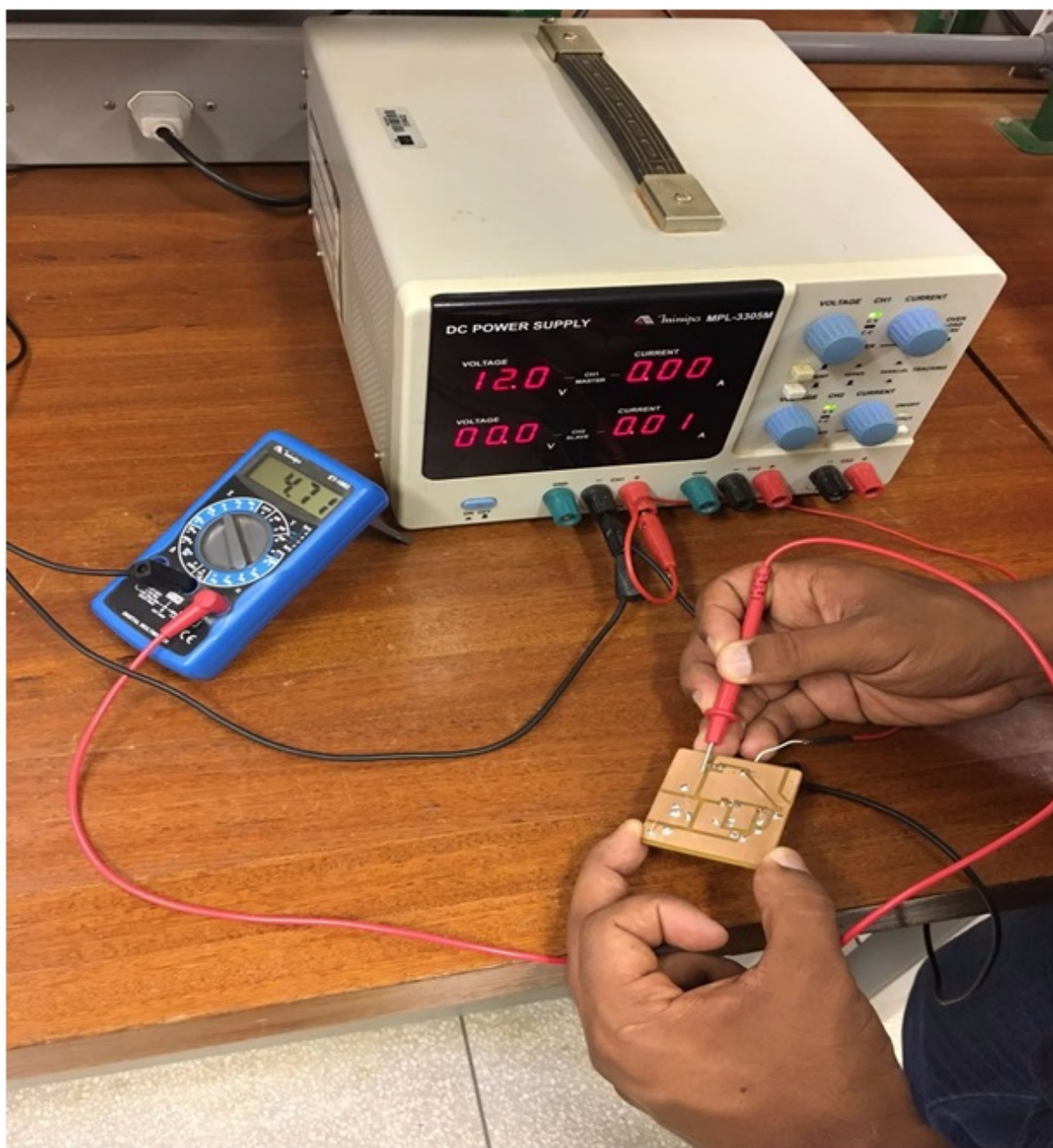


Figura 37 – Testes de bancada com as placas fabricadas.

4.3 Refrigeração

4.4 Alimentação

4.5 Estrutura

Referências

NETO, B.-h. F.; AFONSO, R. C.; THOMÉ, T. *Curso prático de extração, perfusão e acondicionamento de múltiplos órgãos para transplante*. 2017. Disponível em: <<http://docplayer.com.br/7523519-Curso-pratico-de-extracao-perfusao-e-acondicionamento-de-multiplos-orgaos-para-transplante.html>>. Acesso em: 24 out. 2017. Citado na página 11.