

IVAYR DIEB FARAH NETTO

**MONITORAMENTO DE ÁREAS UTILIZANDO REDES DE SENSORES
SEM FIO E VEÍCULOS AÉREOS NÃO TRIPULADOS**

Monografia apresentada ao Colegiado do Curso de Sistemas
de Informação, para a obtenção do título de Bacharel em
Sistemas de Informação.

LAVRAS
MINAS GERAIS – BRASIL

2010

IVAYR DIEB FARAH NETTO

**MONITORAMENTO DE ÁREAS UTILIZANDO REDES DE SENSORES
SEM FIO E VEÍCULOS AÉREOS NÃO TRIPULADOS**

Monografia apresentada ao Colegiado do Curso de Sistemas de Informação, para a obtenção do título de Bacharel em Sistemas de Informação.

Área de Concentração:
Redes de Sensores Sem Fio

Orientador:
Prof. Tales Heimfarth

LAVRAS
MINAS GERAIS – BRASIL

2010

IVAYR DIEB FARAH NETTO

**MONITORAMENTO DE ÁREAS UTILIZANDO REDES DE SENSORES
SEM FIO E VEÍCULOS AÉREOS NÃO TRIPULADOS**

Monografia apresentada ao Colegiado do Curso de Sistemas de Informação, para a obtenção do título de Bacharel em Sistemas de Informação.

Aprovada em 26 de Junho de 2010

Prof. Juliana Galvani Gregh

Prof. Marluce Rodrigues Pereira

Prof. Tales Heimfarth
(Orientador)

Prof. Luiz Henrique Andrade Correia
(Co-Orientador)

LAVRAS
MINAS GERAIS – BRASIL
2010

Lista de Figuras

1.1	Funcionamento Básico da Aplicação	10
2.1	Visão Geral do Hardware de um Nó Sensor Sem Fio	22
2.2	Nós Sensores. (a) Mica 2, (b) Mica Z, (c) Iris, (d) TelosB, (e) Imote 2	25
2.3	Global Hawk	30
2.4	Predator	31
2.5	Soldado americano lançando um <i>RAVEN</i>	33
2.6	Lançamento de um <i>Pointer</i>	34
2.7	Soldado operando um <i>BATCAM</i>	36
2.8	Sistema <i>Dragon Eye</i>	37
2.9	Quantidade de UAVs por classe de aplicação. Fonte: 2009/2010 UAS Yearbook - UAS: The Global Perspective - 7th Edition . . .	38
2.10	<i>MD4-200</i> : UAV utilizado por <i>West Midlands Fire Service</i> para re- conhecimento em locais de desastre.	41

Lista de Tabelas

2.1	Classificação de RSSFs em relação à configuração.	19
2.2	Classificação de RSSFs quanto ao modo de Sensoriamento.	20
2.3	Classificação de RSSFs quanto ao modo de Processamento.	20
2.4	Categorias de UAVs . Fonte: 2009/2010 UAS Yearbook - UAS: The Global Perspective - 7th Edition	28
2.5	Aplicações de UAVs por ano. Fonte: 2009/2010 UAS Yearbook - UAS: The Global Perspective - 7th Edition	37
2.6	Desenvolvimento de UAVs por nação. Fonte: 2009/2010 UAS Yearbook - UAS: The Global Perspective - 7th Edition	39
5.1	Cronograma das Atividades	50

Sumário

1	Introdução	3
1.1	Motivação	4
1.2	Objetivos	6
1.2.1	Objetivos Específicos	6
1.3	Descrição do Problema	7
1.3.1	Demonstração do Problema	8
1.4	Organização do Trabalho	11
2	Referencial Teórico	12
2.1	Redes de Sensores Sem Fio	12
2.1.1	Desafios das RSSFs	14
2.1.2	Tipos de Aplicações	15
2.1.3	Características	16
2.1.4	Nós Sensores	20
2.2	Veículos Aéreos Não Tripulados (UAVs)	24
2.2.1	Modelos e Arquiteturas de UAVs	27
2.2.2	Aplicações utilizando UAVs	36

2.2.3	Desenvolvimento de UAVs	38
2.2.4	Pesquisas em UAVs	39
2.3	Pesquisas em RSSFs e UAVs	43
3	Metodologia	46
4	Resultados Esperados	48
5	Cronograma	50

Resumo

Este trabalho apresenta uma investigação de estratégias para coordenar um conjunto de nós sensores terrestres estáticos (posicionados no solo) e de Veículos Aéreos Não Tripulados (UAVs) que carregam uma variedade de sensores. Esta coordenação tem como objetivo prover monitoramento e detecção eficientes de intrusos em uma determinada área de interesse. Para o desenvolvimento desta coordenação tem-se o uso de técnicas de Auto-Organização Emergente. Estas técnicas não utilizam controles externos ou centralizados, contudo, é gerado um comportamento global emergente a partir das pequenas e simples interações locais entre os indivíduos do sistema. Os nós sensores terrestres são configurados para acionar alarmes na ocorrência de entrada de um intruso na área, enquanto os UAVs recebem os alarmes e têm que decidir qual UAV é o mais hábil a tratar o alarme acionado.

Palavras-Chave: Redes de Sensores Sem Fio; Veículos Aéreos Não Tripulados; Auto-Organização; RSSF, UAV.

Abstract

This work presents an investigation of strategies to coordinate a set of static ground sensor nodes (deployed on the ground) and Unmanned Aerial Vehicles (UAVs) carrying a variety of sensors. This coordination aims to provide efficient surveillance and intrusion detection in a given area of interest. To develop this coordination has been used techniques of Emergent Self-Organization. These techniques do not use external or centralized controls, however, generate an emerging global behavior from the small and simple local interactions among the individuals of the system. The ground nodes are setup to trigger alarms in the event of an intruder entrance in the area, while the UAVs receive the alarms and must decide which one is the most skilled to handle the received alarm.

Keywords: Wireless Sensor Networks; Unmanned Aerial Vehicles, Self-Organization, WSN, UAV.

Capítulo 1

Introdução

Uma tendência que tem ganhado força na área de redes de sensores sem fio é o uso de nós sensores heterogêneos. Estes nós podem ser utilizados como ferramentas para se cumprir os requisitos de sofisticadas aplicações emergentes, tais como sistemas de monitoramento [Freitas et al. 2009].

Uma maneira simples de se monitorar áreas de interesse é espalhar sensores por toda sua extensão. Contudo, um dos maiores desafios no desenvolvimento de tais aplicações em redes de sensores encontra-se em como prover coordenação entre os nós envolvidos, atendendo assim, às necessidades dos usuários [Mhatre et al. 2005].

Este trabalho apresenta uma investigação de estratégias para coordenar um conjunto de nós sensores terrestres estáticos (posicionados no solo) e de Veículos Aéreos Não Tripulados (*Unmanned Aerial Vehicles* - UAV) que carregam uma variedade de sensores. Esta coordenação tem como objetivo prover monitoramento e detecção eficientes de intrusos em uma determinada área de interesse. Preo-

cupações como economia de energia, latência e largura de banda são exploradas para que se alcance um monitoramento eficiente considerando-se as limitações e desafios de uma rede de sensores sem fio.

Dentre as estratégias utilizadas, destacam-se as técnicas de Auto-Organização Emergente, que se apresentam como técnicas que não utilizam controles externos ou centrais. Em sistemas auto-organizados, as entidades individuais interagem entre si localmente. Porém, pelas interações locais, promovem um comportamento global emergente.

Diversos nós sensores são distribuídos em uma área de interesse, bem como são distribuídos estrategicamente UAVs sobrevoando a área de interesse. Os nós sensores terrestres são configurados para acionar alarmes na ocorrência de um dado evento de interesse, isto é, entrada de um intruso na área, enquanto os UAVs recebem os alarmes e têm que decidir qual UAV é o mais hábil a tratar o alarme acionado.

O sistema proposto por este trabalho é projetado para que os nós sensores e UAVs se comuniquem e tomem decisões autonomamente, isto é, sem nenhum controle externo ou centralizado. Ao fim, é gerado um comportamento global emergente a partir das pequenas interações entre os indivíduos do sistema (nós sensores e UAVs).

1.1 Motivação

Redes de Sensores Sem Fio (RSSFs) são utilizadas para se aumentar a eficiência de uma gama de aplicações, tais como detecção de alvos, monitoramento, vigilância ou gerenciamento de desastres. RSSFs utilizando nós sensores estáticos

têm sido desenvolvidas, testadas e utilizadas em diversas aplicações de monitoramento [Mainwaring et al. 2002].

Contudo, nós sensores terrestres apresentam algumas limitações, especificamente, neste caso, em relação ao raio de comunicação de cada nó. O uso de nós sensores móveis em tais situações pode prover melhorias significativas. Nós sensores móveis podem prover habilidades para que a rede possa se adaptar dinamicamente aos eventos ocorridos no ambiente, bem como colaboram para se aumentar a conectividade dentro da rede [Erman, Hoesel e Havinga 2007].

Um nó concentrador estático é geralmente localizado nas extremidades de uma RSSF, todavia, isto geralmente requer uma longa cadeia de troca de mensagens (*multi hop*) para que um nó sensor consiga transmitir uma mensagem para o nó concentrador. Isto resulta em baixo desempenho do sistema, uso ineficiente da energia e desperdício de largura de banda [Chang, Merabti e Mokhtar 2007].

Neste contexto, tem-se a possibilidade de utilização de UAVs como nós sensores móveis em uma RSSF. Autores como [LUCCHI et al. 2007] têm considerado o uso de nós sensores terrestres espalhados por uma área de interesse. Estes nós podem coletar diversos tipos de informação do ambiente, tais como temperatura, pressão, umidade, etc, e possuem a capacidade de se comunicar com o UAV no momento em que a aeronave sobrevoa as áreas onde os nós se encontram posicionados.

O uso de UAVs como sensores móveis da rede pode prover a habilidade de se monitorar os eventos ocorridos em uma maior granularidade. Os nós sensores podem detectar a ocorrência de um evento, porém podem não conter recursos suficientes para análises mais detalhadas, passando assim a ocorrência a um UAV com habilidades específicas para tratar o problema.

Neste contexto é que o presente trabalho propõe técnicas para a coordenação de uma RSSF heterogênea. O cenário principal é a distribuição de milhares de sensores terrestres simples e de pouca capacidade computacional, utilizados somente para a detecção de eventos de interesse e algumas poucas aeronaves não tripuladas especializadas no tratamento de diferentes eventos. Detectados os eventos, os nós sensores devem se coordenar e garantir que a mensagem seja entregue ao UAV mais hábil para tratar o alarme de ocorrência destes eventos.

1.2 Objetivos

Este trabalho tem por objetivo global desenvolver e aplicar técnicas de coordenação entre nós sensores sem fio e Veículos Aéreos Não Tripulados em uma aplicação de monitoramento e vigilância. Para o alcance deste objetivo serão utilizadas técnicas Auto-Organizáveis para a coordenação e controle da RSSF .

1.2.1 Objetivos Específicos

Este trabalho tem como objetivos específicos:

Pesquisa e elaboração de algoritmos de coordenação de nós sensores e UAVs :

desenvolvimento de algoritmos para detecção e entrega de alarmes a partir dos nós sensores, desenvolvimento de uma heurística bio-inspirada para localização eficiente do Veículo Aéreo Não Tripulado mais próximo e algoritmos para *tracking* e perseguição de intrusos na área.

Implementação dos algoritmos e técnicas no ambiente de simulação GRUBiX:

implementação de cada um dos algoritmos no ambiente de simulação *open*

source GRUBiX, desenvolvidos pelo Grupo de Redes Ubíquas do Departamento de Ciência da Computação da Universidade Federal de Lavras. Adicionalmente, acrescentar melhorias e funcionalidades à atual versão do simulador.

Comparação entre algoritmos convencionais e os desenvolvidos no trabalho:

comparações quantitativas dos resultados a partir de experimentos computacionais considerando-se cada uma das técnicas em diferentes cenários e configurações.

1.3 Descrição do Problema

Este trabalho preocupa-se em pesquisar e desenvolver estratégias para a coordenação de uma rede de sensores heterogênea. A rede em questão deve ser utilizada para prover tarefas de monitoramento e vigilância de um ambiente de interesse. Como ferramentas para se realizar estas tarefas de monitoramento são utilizados nós sensores terrestres equipados com diversas interfaces de sensoriamento e UAVs também equipados com interfaces de sensoriamento e enlaces de comunicação sem fio.

A justificativa e motivação para a utilização destes diferentes tipos de nós sensores encontra-se no fato de que um nó sensor terrestre usual apresenta capacidade computacional reduzida. Portanto, estes tipos de nós são incapazes de cumprir todas as tarefas da rede individualmente. Em contrapartida, estes nós sensores convencionais geralmente possuem custos reduzidos, o que propicia o uso de vários sensores para a realização de missões.

Veículos Aéreos Não Tripulados podem variar em tamanhos, formas, configurações e propósitos, adequando-se a diversos cenários de aplicação. Neste trabalho, justifica-se o uso de *Mini-UAVs* (UAVs Multi-Missão), que são aeronaves de custo não tão elevado quando comparados aos custos de aeronaves de grande porte. Portanto, uma alternativa interessante é a utilização de *Mini-UAVs* carregando uma variedade de sensores específicos (sensores como câmeras de alta resolução, infravermelho, GPS, etc) e que possuam poder computacional superior aos nós sensores terrestres, permitindo assim que os UAVs possam realizar missões e medidas mais sensíveis e específicas.

Esta relação entre sensores terrestres simples e de baixo custo e UAVs relativamente mais caros justifica o uso de vários sensores simples espalhados pela área de interesse em conjunto com alguns poucos, ou apenas um, UAV para realizar as tarefas mais específicas. Por fim, o problema tratado é o desenvolvimento de estratégias eficientes para detecção de um evento através dos nós sensores mais simples e garantir que as mensagens sejam entregues aos UAVs mais hábeis a tratar o evento de forma específica. Adicionalmente, o UAV selecionado deve retornar ao ponto onde o evento foi detectado, ou seguir um rastro, caso o evento ocorrido possua mobilidade.

A próxima subseção demonstra o funcionamento básico do problema.

1.3.1 Demonstração do Problema

Resumidamente, a demonstração do problema pode ser dividida em quatro partes principais:

- (a) **Distribuição de Ferormônio:** o UAV sobrevoa continuamente a área de interesse da aplicação. Enquanto sobrevoa esta área, o UAV deve se comunicar com os nós sensores que se encontram abaixo do mesmo, estes nós armazenam um valor com a intensidade do sinal com que a mensagem foi recebida. Neste momento é formado um rastro da aeronave.
- (b) **Deteção e Propagação do Evento:** quando um evento é detectado, os nós sensores terrestres devem realizar uma negociação a fim de enviar uma mensagem de alarme para os UAVs presentes na área. Esta mensagem deve encontrar o rastro de ferormônio formado em (a) e prosseguir até o UAV mais hábil para tratar o evento ocorrido.
- (c) **Tracking e Perseguição do Intruso:** no momento em que os nós sensores detectam a presença de um dado evento, como exemplo o caso de um intruso, providências devem ser tomadas para que o mesmo alarme de evento não seja repetido. Por exemplo, o nó sensor X percebe a presença de um intruso na área, poucos segundos depois o nó Y também percebe o mesmo intruso, se ambos os nós enviarem um alarme aos UAVs pode ocorrer carga excessiva na rede, bem como gerar confusão entre os UAVs, pois os mesmos são interrompidos e reprogramados a cada alarme recebido. Portanto, na ocorrência de um evento, os nós da micro região onde houve a detecção devem alterar seu modo de trabalho, realizando assim uma perseguição e rastreamento, marcando uma trilha de mobilidade do evento, ao invés de soar os alarmes novamente.
- (d) **Deslocamento do UAV :** com a percepção de um alarme, o UAV mais hábil deve prosseguir do local onde se encontra para o local de ocorrência do

evento, para então tratar ou seguir a trilha do mesmo. Um fato interessante é que a localização dos nós não é absoluta, portanto, um UAV não sabe a localização exata de ocorrência do evento. Como consequência deste fato, o UAV deverá seguir a trilha inversa por onde recebeu a mensagem.

A figura 1.1 demonstra o funcionamento básico do sistema de monitoramento.

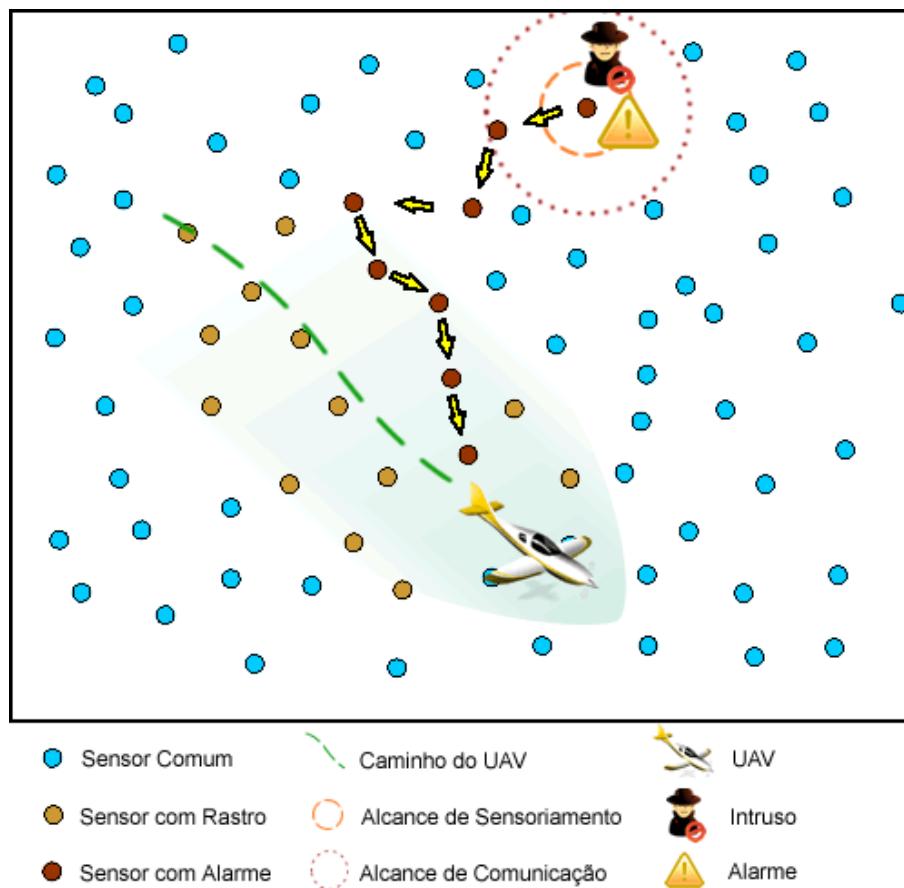


Figura 1.1: Funcionamento Básico da Aplicação

1.4 Organização do Trabalho

Este trabalho encontra-se organizado em cinco capítulos. O capítulo 1 apresenta uma introdução, a motivação, os objetivos e definição do problema estudado. No capítulo 2 podem ser encontradas as definições e bases teóricas para o entendimento do problema. A metodologia para realização do trabalho encontra-se no capítulo 3. Os capítulos 4 e 5, respectivamente, são compostos pelos resultados esperados e o cronograma de estudo a ser realizado.

Capítulo 2

Referencial Teórico

2.1 Redes de Sensores Sem Fio

A capacidade de computação e evolução do hardware se torna exponencialmente barata e de menor tamanho a cada ano. Engenheiros e pesquisadores têm desenvolvido miniaturizações de rádios e estruturas de sensores minúsculas. Estas estruturas são capazes de sensoriar e medir campos e forças do mundo real. Esta motivação abre espaço para que se construam aplicações de medição nos mais diversos cenários. Aliando-se este grande desenvolvimento na área de microeletrônica juntamente com a atual estrutura da internet tem-se um horizonte ainda mais amplo e desafiador [Culler, Estrin e Srivastava 2004].

Neste contexto, frente esta nova gama de problemas e aplicações, tem-se as Redes de Sensores Sem Fio.

Redes de Sensores Sem Fio são um conjunto de nós individuais capazes de interagir com o ambiente em que estão inseridos, sensoriando ou controlando pa-

râmetros físicos. Geralmente, um nó da rede não apresenta capacidades suficientes para cumprir sua tarefa. Portanto, os diversos nós devem desenvolver um comportamento colaborativo para cumprir estas tarefas. Para que se desenvolva este comportamento colaborativo, um meio de comunicação entre estes nós torna-se necessário. São utilizados enlaces sem fio para estabelecer a comunicação entre os nós da rede [Karl e Willig 2005].

Segundo [Mateus e Loureiro], uma RSSF pode ser vista como um tipo especial de rede móvel ad hoc (MANET - Mobile Ad Hoc Network). De um ponto de vista organizacional, ambas podem ser consideradas idênticas, visto o fato de possuírem elementos computacionais que se comunicam sem fios. Porém, ambas se distinguem em relação às finalidades. As tradicionais redes MANETs podem e devem executar tarefas computacionais distintas, enquanto as RSSFs devem trabalhar colaborativamente, a fim de executarem uma só tarefa global a partir de seus comportamentos locais.

Atualmente, segundo [Karl e Willig 2005], as RSSFs são um desafio para a pesquisa e a engenharia. Sua grande flexibilidade e suporte a várias aplicações do mundo real são motivações para o desenvolvimento desta área de pesquisa.

RSSFs se adaptam a uma grande variedade de problemas do mundo real. Nós sensores podem ser utilizados para medições de temperatura, pressão, umidade, bem como aplicações de monitoramento, vigilância, detecção de desastres, trajetória de alvos e vigilância. Uma RSSF também pode ser distribuída em fábricas para se monitorar vazamento de materiais nocivos ou tóxicos [Mokhtar e Fadi 2005].

As bases para o desenvolvimento das RSSFs advêm de três principais áreas: sensoriamento, comunicação e computação (hardware, software e algoritmos).

Logo, os avanços de cada uma destas áreas (em conjunto ou separadas) têm direcionado a pesquisa em RSSF [Chong e Kumar 2003].

2.1.1 Desafios das RSSFs

Atualmente, as RSSFs apresentam alguns desafios, principalmente no tocante à plena utilização de seus recursos. Pelo fato de cada nó apresentar um conjunto limitado de hardware e funcionalidades, a plena utilização dos recursos da rede torna-se então o principal desafio das RSSFs. [Dressler 2007] divide os desafios das RSSFs em:

Confiabilidade da comunicação sem fio: Em muitos casos, especialmente com um número crescente de nós no mesmo raio de comunicação, a comunicação sem fio tende a não ser confiável. A principal causa deste fenômeno é a grande quantidade de colisões entre os pacotes trocados entre os nós. A probabilidade de colisão é proporcional à densidade da rede, o tamanho e tráfego gerado. Confiabilidade é a capacidade de prover garantia de entrega aos pacotes.

Mobilidade espaço-temporal: Mobilidade espacial refere-se à movimentação geográfica dos nós da rede, i.e. mudanças da localização dos nós ao decorrer do tempo.

Limitação de recursos: Problemas como limitação de tempo vida de baterias, *cpus* de poder de processamento de poucos MHz e memórias de alguns KB.

Requisitos de tempo real: Recai sobre a necessidade das aplicações em alguns casos necessitarem de informações em tempo real. Neste caso, torna-se fun-

damental que a rede de sensores seja capaz de prover informações confiáveis em tempo real.

Um desafio adicional muito importante é a coordenação em um sistema massivamente distribuído apresentado pelas RSSFs.

2.1.2 Tipos de Aplicações

O desenvolvimento das RSSFs oferece suporte para uma grande variedade de aplicações, principalmente em casos de detecção de parâmetros em ambientes. Aplicações militares, detecção de incêndios, monitoramento de fábricas, recuperação de desastres, agricultura de precisão, etc; são exemplos de aplicações de RSSFs .

[Karl e Willig 2005] definem quatro principais padrões de operação em redes de sensores. Estes padrões de operações definem os principais tipos de aplicação.

Detecção de Eventos: São casos onde os nós sensores devem reportar a detecção de ocorrência de um dado evento de interesse. O caso mais simples de detecção de evento é quando um único nó detecta um evento (algum limite pré-definido é ultrapassado) e deve reportar aos outros nós. Casos mais complexos são os que requerem consenso de vários nós para se determinar a ocorrência de um determinado evento.

Medidas Periódicas: São as situações em que os nós têm tarefas somente de medições, reportando periodicamente as informações coletadas. Em alguns casos, estes relatórios podem ser enviados em casos de detecção de eventos. Porém, os critérios sobre os momentos de relatório devem ficar a critério das aplicações.

Aproximação de Funções e Detecção de Bordas: Uma RSSF pode utilizar amostras de diferentes regiões para estimar parâmetros gerais do ambiente. Um exemplo é o modo como os valores físicos de leitura de temperatura pode variar de uma região para outra. Neste caso, ignorando outros fatores condicionantes, pode-se supor que a medida da temperatura pode ser dada em função da localização. Em consequência disto, podem ser utilizadas amostras de temperatura de diferentes regiões para se aproximar esta função desconhecida.

Rastreamento: A causa de um evento pode ser móvel, como casos de entrada de intrusos em cenários de vigilância. A RSSF pode ser configurada para relatar as atualizações da posição corrente do intruso. Existe também a possibilidade de se estimar a velocidade e direção dos intrusos.

Uma tendência que tem ganhado força em aplicações de RSSF é a utilização de uma rede com sensores heterogêneos, dentre estes casos, destaca-se o uso de veículos aéreos não tripulados atuando como sensores móveis da rede [Freitas et al. 2009].

2.1.3 Características

Redes de sensores podem apresentar diferentes características e requisitos. Cada rede apresentará características variadas, pois cada aplicação pode demandar diferentes requisitos. Este fato obriga a rede de sensores a se preocuparem com fatores específicos.

[Mateus e Loureiro] discutem algumas características mais relevantes:

Endereçamento dos nós sensores: trata-se de endereçar unicamente um sensor dentro da rede. Existem casos em que se torna necessário saber a localização ou fonte dos dados, como quando são utilizados sensores espalhados em uma fábrica ou no corpo humano. Nesses casos é interessante saber a fonte dos dados. Contudo, em casos onde existe uma infinidade de sensores medindo valores no ambiente pode não ser necessário identificar cada nó individualmente.

Agregação dos dados: indica a possibilidade da rede agregar os dados coletados pelo sensor. Ou seja, se os dados serão condensados em um único ponto, ou se serão espalhados e enviados por todos os nós. Se esta funcionalidade (agregação) estiver presente, cria-se a possibilidade de economia de tráfego de mensagens até uma estação base.

Mobilidade dos Sensores: preocupa-se com a mobilidade ou não dos sensores em relação aos sistemas em que se encontram inseridos. Diferentes abordagens devem ser utilizadas em cada caso.

Quantidade de Sensores: aplicações de RSSF podem conter de poucos, à dezenas e à milhares de nós sensores. Uma das maiores preocupações, neste caso, é a escalabilidade do sistema. Combinada com a mobilidade, esta questão pode ser uma das características mais críticas no desenvolvimento de uma aplicação de RSSF.

Limitação de Energia Disponível: em vários casos, as RSSFs são distribuídas em áreas remotas ou de difícil acesso. Nestas ocasiões, a autonomia (tempo de vida) de um sensor restringe-se a somente o tempo de bateria disponível,

pois nem sempre se tem a garantia de manutenção na rede. Diversas abordagens e modelos têm sido estudados para se tratar problemas relacionados à autonomia de energia.

Auto-Organização na rede: os nós da rede devem se organizar, de modo com que os fatores externos sejam minimizados, ou seja, a rede deve estar preparada para se recuperar de possíveis falhas e imprevistos. Caso um nó seja removido (por qualquer fator), a rede deve ser capaz de se reconfigurar e prosseguir com suas tarefas.

Tarefas Colaborativas: geralmente, um nó único da rede não possui capacidade para executar tarefas complexas por si próprio. Neste caso, torna-se necessário um comportamento colaborativo na rede, ou seja, vários nós devem colaborar para que se cumpram as tarefas e, conseqüentemente, sejam alcançados os objetivos da rede em questão.

Capacidade de responder a consultas: uma RSSF deve ser capaz de responder às requisições (*requests*) e às perguntas (*queries*) que lhe são direcionadas. Uma *query* pode ser direcionada a somente um nó, a um grupo de nós ou à toda rede.

RSSFs também podem ser classificadas quanto a sua configuração (tabela 2.1), em relação ao tipo de sensoriamento (tabela 2.2) e também quanto ao processamento (tabela 2.3) [Ruiz et al. 2004].

Configuração		
Composição	Homogênea	É uma rede composta por nós sensores com o mesmo hardware. Isto não implica que o software deve ser o mesmo.
	Heterogênea	A rede é composta por uma variedade de nós com hardware diferente.
Organização	Hierárquica	Os nós são organizados em <i>clusters</i> de forma hierárquica. Existirão nós líderes a serem eleitos pelos nós comuns.
	Plana	Todos os nós encontram-se no mesmo nível de hierarquia.
Mobilidade	Estacionária	Os nós sensores permanecerão todo o tempo no mesmo local onde foram colocados.
	Móvel	Existe a possibilidade dos nós sensores se deslocarem durante a operação da rede.
Densidade	Balanceada	Pode ser considerada como uma rede com a concentração e distribuição considerada ideal para a aplicação em questão.
	Densa	É uma rede que apresenta uma alta concentração de nós em uma determinada área.
	Esparsa	Os nós são distribuídos com uma baixa concentração dentro de uma área de interesse.
Distribuição	Irregular	A distribuição dos sensores não se apresenta uniformemente na área em questão.
	Regular	É o caso onde os nós sensores estão distribuídos uniformemente pela área de interesse.

Tabela 2.1: Classificação de RSSFs em relação à configuração.

Sensoriamento		
Coleta	Periódica	A coleta de dados é realizada de forma periódica. Ou seja, de tempos em tempos o nó realiza medições.
	Contínua	Os nós sensores coletam dados continuamente.
	Reativa	Dados são coletados na ocorrência de um evento de interesse, ou no momento em que uma consulta é solicitada por um agente externo.
	Tempo Real	Os nós sensores coletam a maior quantidade possível no menor intervalo de tempo.

Tabela 2.2: Classificação de RSSFs quanto ao modo de Sensoriamento.

Processamento		
Cooperação	Infra-Estrutura	São executados processamentos referentes à infraestrutura da rede, como algoritmos de acesso ao meio, roteamento, eleição de líderes, etc.
	Localizada	Os nós executam funções além das básicas de infraestrutura como, por exemplo, a tradução de dados capturados pelo sensor.
	Correlação	Os nós estão envolvidos em procedimentos de correlação de dados como fusão, supressão seletiva, contagem, compressão, multi-resolução e agregação.

Tabela 2.3: Classificação de RSSFs quanto ao modo de Processamento.

2.1.4 Nós Sensores

O hardware de um nó sensor da rede é composto por um microprocessador, uma unidade de armazenamento, sensores, conversores analógico-digital, um trans-

ceiver de dados, controladores que unem estas partes, e uma fonte de energia [Culler, Estrin e Srivastava 2004].

Segundo [Karl e Willig 2005], os requisitos das aplicações representam fatores decisivos no que diz respeito a tamanho, custos, e consumo de energia dos nós. Características tais como comunicação e poder de processamento devem ser prover um nível mínimo de qualidade que atenda aos requisitos destas aplicações. Encontrar o equilíbrio entre funcionalidades e custos é uma tarefa crucial na escolha do modelo de nó correto.

[Karl e Willig 2005] definem a estrutura básica de um nó sensor sem fio como:

Controlador: um controlador para processar os dados, capaz de executar códigos arbitrários.

Memória: unidade de memória para armazenar programas e alguns dados intermediários.

Sensores e Atuadores: a verdadeira interface com o mundo real, dispositivos que podem observar ou controlar parâmetros físicos do ambiente.

Fonte de Energia: componente responsável por suprir as necessidades de energia do nó sensor.

Cada um destes componentes deve trabalhar em busca de alcançar o equilíbrio entre o menor gasto de energia possível e a necessidade de cumprir sua tarefa com um mínimo de qualidade.

Nas próximas subseções serão apresentados, de forma resumida, alguns dos principais sensores existentes no mercado.

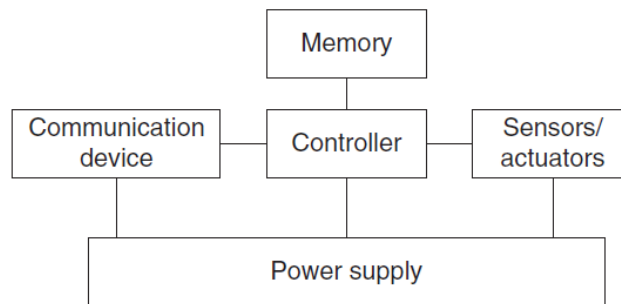


Figura 2.1: Visão Geral do Hardware de um Nó Sensor Sem Fio

2.1.4.1 Mica 2

A plataforma *Mica Mote* é comercializada pela *Crossbow* e é uma das mais empregadas em projetos envolvendo RSSFs. A unidade de sensoriamento de cada nó *Mica Mote* pode ser equipada com uma variedade de sensores, tais como acústico, temperatura, aceleração, luminosidade e pressão [Ruiz et al. 2004].

O *Mica 2* é um nó sensor de baixo consumo de energia, podendo alcançar mais de um ano de autonomia utilizando pilhas AA. Este modelo possui um transceiver de rádio de 868/916 MHz multi-canal e utiliza *Tiny OS* como sistema operacional. O corpo deste sensor apresenta um conector de expansão de 51 pinos, isto permite que se conecte sensores de luz, temperatura, pressão, aceleração/sísmico, acústico, magnetismo, entre outros.

Devido suas características, o *Mica 2* é indicado para aplicações como: segurança, vigilância, monitoramento de ambientes, redes de sensores de larga escala (mais de 1000 nós) e plataformas de computação distribuída.

Mais informações em: [Crossbow 2010].

2.1.4.2 Mica Z

O nó sensor *Mica Z* é uma variação da plataforma *Mica Mote*. Este nó possui diversas características comuns ao sensor *Mica 2*, contudo, apresenta como suas maiores diferenças o uso de um rádio 2.4 GHz IEEE 802.15.4 e também sua capacidade de realizar transferências em taxas relativamente altas (250 kbps).

Este sensor pode ser utilizado em praticamente todos os tipos de aplicações do sensor *Mica 2*. Em adição, este sensor é indicado para aplicações de medições acústica, de vídeo, vibração ou outras que demandem transmissões de alta taxa de transmissão, bem como aplicações de segurança e monitoramento *indoor*.

Informações mais específicas podem ser encontradas em: [Crossbow 2010].

2.1.4.3 Iris

Este modelo de nó sensor apresenta algumas características em comum com os nós da plataforma *Mica Mote*, entretanto, apresenta avanços significativos em relação à plataforma anterior. Sua maior característica é o fato de possuir um rádio com alcance até três vezes maior que um sensor *Mica Mote*, bem como o dobro de memória de programas. Testes ao ar livre demonstraram que sensores utilizando esta plataforma foram capazes de se comunicar a uma distância de 500 metros.

Mais informações podem ser encontradas em: [Crossbow 2010].

2.1.4.4 TelosB

TelosB é uma plataforma *Open Source* desenvolvida para permitir experimentação de ponta para a comunidade científica. Este sensor une diversas ferramentas essenciais para estudos de laboratório em um só sensor: Funcionalidade de pro-

gramação via USB, um rádio IEEE 802.15.4 com antena de integrada e uma CPU de baixo consumo com memória estendida. As características mais importantes deste nó sensor são a presença de interface USB para programação e uma memória flash externa de 1MB.

Informações mais detalhadas podem ser encontradas em: [Crossbow 2010].

2.1.4.5 Imote 2

O *Imote 2* é uma plataforma avançada e de alto desempenho de nós sensores sem fio. Este modelo contém um processador Intel PXA271, com a capacidade de executar de baixas (16MHz) até frequências consideravelmente altas (416MHz). Este tipo de sensor é indicado para aplicações que requeiram alto desempenho do nó sensor, como: processamento digital de imagens, monitoramento e análises industriais, monitoramento sísmico ou de vibração, etc.

Mais informações e características deste modelo podem ser visualizadas em: [Crossbow 2010].

Na figura 2.2 podem ser visualizados os nós sensores citados nesta sessão.

2.2 Veículos Aéreos Não Tripulados (UAVs)

UAVs são definidos por [SoD 2005] como veículos aéreos que não carregam operadores humanos que são capazes de voar autonomamente ou serem pilotados remotamente e não são limitados por restrições humanas. Pelo fato de não carregarem pilotos, estes tipos de aeronaves podem ser sujeitos aos mais variados tipos de aplicação. Exemplos básicos são áreas de baixo oxigênio, áreas contaminadas por resíduos tóxicos ou produtos químicos nocivos à saúde humana.

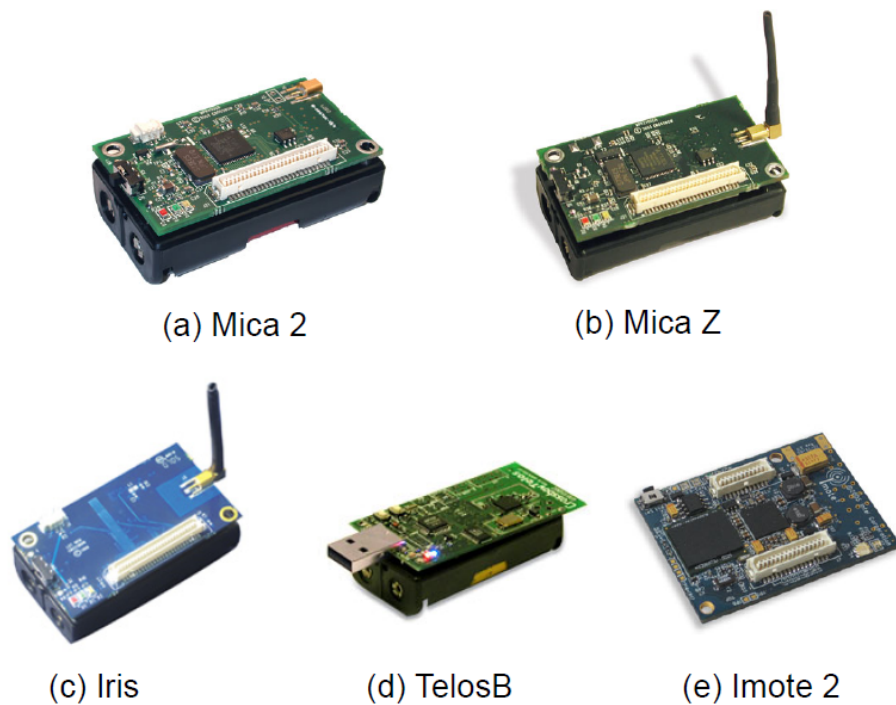


Figura 2.2: Nós Sensores. (a) Mica 2, (b) Mica Z, (c) Iris, (d) TelosB, (e) Imote 2

Estes veículos recentemente alcançaram um crescimento não previsto. Diversas aplicações em áreas civis e militares têm sido desenvolvidas nos mais diversos domínios [Valavanis 2007].

Um forte fator de motivação no desenvolvimento de UAVs é o fato dos mesmos ultrapassarem algumas barreiras onde as limitações humanas são fatores que restringem a execução de missões. Como exemplos, podem ser citados recuperação de desastres, áreas envenenadas ou com limitação de oxigênio, locais de difícil acesso onde necessitam-se de aeronaves de menor porte, entre outros casos [USAF 2009].

Atualmente existe uma grande diversidade de modelos de UAVs. Podendo variar em vários tamanhos, formatos, configurações e propósito. Determinados UAVs variam de aeronaves do tamanho de insetos à UAVs com porte relativo a aviões comerciais [Bone e Bolkcom 2003].

Não se considerando apenas aspectos como segurança, mas também aspectos como extensão, UAVs de vários tamanhos e modelos podem ser utilizados para monitoramento em recuperação de desastres, detecção de eventos, ente outros.

Em aplicações militares, UAVs trabalham por meio de execução de missões "3-D" (*Dull* - Tediosas, *Dirty* - Sujas e *Dangerous* - Perigosas) que não necessitam do uso de pilotos [Bone e Bolkcom 2003].

[SoD 2005] define missões 3-D como:

Tedioso: UAVs podem realizar missões consideradas tediosas para pilotos. Como exemplo a viagem rotineira de um voo de 30 horas realizada por uma equipe do exército americano de Missouri até a Sérvia por 34 dias no conflito de Kosovo em 1999 [SoD 2005].

Sujo: Casos em que se torna necessário o monitoramento de alguma região contaminada. Entre 1946 e 1948, a força aérea (*The Air Force*) e a marinha (*The Navy*) americanos utilizaram UAVs para recolherem amostras radioativas após detonação de bombas nucleares [SoD 2005].

Perigoso: Missões de exploração ou reconhecimento podem apresentar riscos aos pilotos. Segundo [SoD 2005], 25% dos pilotos dos grupos de reconhecimento do exército americano foram perdidos durante a Segunda Guerra Mundial no norte da África, enquanto somente 5% dos pilotos de bombardeiros foram perdidos sobrevoando a Alemanha.

O restante desta sessão se preocupa em apresentar, de forma resumida, os avanços e pesquisa em Veículos Aéreos Não Tripulados . Na próxima subsessão serão apresentados os modelos básicos de UAVs .

2.2.1 Modelos e Arquiteturas de UAVs

Esta seção apresenta, de forma condensada, os avanços das pesquisas em modelos e arquiteturas de Veículos Aéreos Não Tripulados. Serão apresentados os principais modelos de UAVs utilizados atualmente. Destaca-se o desenvolvimento de aeronaves direcionadas ao uso em aplicações militares.

Os principais modelos de UAVs da atualidade foram projetados primeiramente com propósito de missões de reconhecimento e vigilância. Porém, esforços têm sido realizados para o desenvolvimento de UAVs que representem maior representatividade em campos de batalha, como detectar alvos aéreos, monitorar movimento de tropas inimigas à auxílio de artilharia em batalhas [Bone e Bolkcom 2003].

A tabela 2.4 apresenta as categorias de UAVs reconhecidas pelos especialistas no assunto. Porém, por não ser objetivo deste trabalho realizar uma investigação detalhada a respeito dos modelos de UAVs , será adotada a convenção proposta por [Drew e Shaver 2005] para que o assunto não se estenda demasiadamente.

[Drew e Shaver 2005] dividem os UAVs em duas principais classes baseadas na extensão das aeronaves. Neste trabalho serão consideradas como Grande Porte e Pequeno Porte (Micro, Portáteis e Multi-missões).

O foco deste trabalho não é uma investigação sobre os modelos e arquiteturas de UAVs . Portanto, neste tópico serão apresentados, de forma resumida, alguns modelos comuns de UAVs. Mais informações sobre arquiteturas de UAVs po-

Categoria	Alcance (km)	Altitude (km)	Autonomia (horas)	P.M.D. ¹ (kg)	Atividade
Táticos					
Nano	< 1	100	< 1	< 0,025	sim
Micro	< 10	250	1	< 5	sim
Mini	< 10	150 a 300	< 2	< 30	sim
Close Range	10 a 30	3.000	2 a 4	150	sim
Short Range	30 a 70	3.000	3 a 6	200	sim
Medium Range	70 a 200	5.000	6 a 10	1.250	sim
Medium Range En- durance	> 500	8.000	10 a 18	1.250	sim
Low Altitude Deep Penetration	> 250	50 a 9.000	0,5 to 1	350	sim
Low Altitude Long Endurance	> 500	3.000	> 24	< 30	sim
Medium Altitude Long Endurance	> 500	14.000	24 a 48	1.500	sim
Estratégicos					
High Altitude Long Endurance	> 2000	20.000	24 a 48	12.000	sim

Tabela 2.4: Categorias de UAVs . Fonte: 2009/2010 UAS Yearbook - UAS: The Global Perspective - 7th Edition

dem ser encontradas em [Drew e Shaver 2005, SoD 2005, Bone e Bolkcom 2003, Holder 2001].

¹Peso Máximo de Decolagem - É o peso máximo permitido para que um avião consiga realizar vôos em plena capacidade.

2.2.1.1 UAVs de Grande Porte

Segundo [Drew e Shaver 2005], UAVs de grande porte têm sistemas de lançamento e recuperação que podem ser separados dos seus sistemas de controle e exploração de dados. Ou seja, apresentam mecanismos que podem ser controlados separadamente, como por exemplo, coleta das informações e comunicação via satélite.

Global Hawk

É o UAV mais caro já produzido. Este UAV é capaz de alcançar altitudes elevadas (65.000 pés²), e longos períodos de atividade de 28 a 32 horas. Este modelo é capaz de prover imagens próximas a tempo real em grandes áreas geográficas (cerca de 40.000 nm² ³ por dia) [SoD 2005].

Segundo [Drew e Shaver 2005], o *Global Hawk* foi o primeiro UAV a realizar uma viagem trans-pacífico, quando voou da Califórnia à Austrália em 22-23 de Abril de 2001.

O preço de um *Global Hawk* completo é próximo de 54 milhões de dólares. E o preço de cada estação terrestre para controle é de 16 milhões.

Este modelo apresenta 13,5 metros de extensão, peso de 12.144 quilos e possui o tamanho comparável ao de um jato comercial de médio porte.

Mais informações podem ser encontradas em: [Drew e Shaver 2005, SoD 2005, Bone e Bolkcom 2003].

²A medida de 1 pé é de aproximadamente 30cm.

³Milhas náuticas quadradas. 1 milha náutica representa 1,828 km.



Figura 2.3: Global Hawk

Predator

O modelo *Predator* é um UAV de grande porte, considerado de média a alta altitude (15.000 a 25.000 pés), apresenta uma extensão de aproximadamente 11 metros, 4.767 quilos de peso e autonomia de voo de 16 a 30 horas.

A primeiro propósito deste modelo de UAV é atuar como vigilante em uma determinada área de interesse. Este UAV é equipado com uma variedade de sensores para capturar imagens de alta resolução em determinadas áreas. O segundo propósito para o desenvolvimento deste modelo de aeronave é atuar em conjunto de inteligente de Veículos Aéreos Não Tripulados .

Cada *Predator* tem um custo aproximado de 4.5 milhões de dólares. Um sistema completo de *Predators* custa em média 30 milhões de dólares.

Para mais informações sobre este modelo: [Drew e Shaver 2005, SoD 2005, Bone e Bolkcom 2003].



Figura 2.4: Predator

2.2.1.2 UAVs de Pequeno Porte

Em [Drew e Shaver 2005], UAVs de Pequeno Porte são divididos nas seguintes subclasses:

Micro-UAVs : São aeronaves de menor porte e geralmente são utilizadas para missões de reconhecimento, pois seu tamanho reduzido permite uma grande versatilidade. Uma característica importante é que estes modelos são indicados somente para operações durante o dia e com boas condições climáticas, visto que as restrições de tamanho dificultam a locomoção em más condições climáticas. Estes modelos são projetados para carregarem cargas de peso inferior a 200g.

Portáteis: São modelos direcionados à aplicações de pequenos times de UAVs .

Estes modelos se adaptam bem à aplicações colaborativas. Podem ser carregados e lançados por uma pessoa. Geralmente estes UAVs apresentam autonomia de voo de aproximadamente 1 a 2 horas, e normalmente carregam cargas de até 25 kg.

Multi-Missão: Conhecidos como UAVs de propósito geral, estes são os maiores entre os menores modelos de UAVs e geralmente apresentam autonomia de voo de 10 a 12 horas e possuem capacidade para carregar cargas de 25 a 110 kg. Estes UAVs são projetados para missões operacionais variadas, sendo considerados as aeronaves mais versáteis da categoria. Exemplos comuns de aplicações são: carregamento de suprimentos para o campo de batalha, distribuição (*deployment*) de sensores em uma região, monitoramento, entre outros.

RAVEN

É um UAV portátil que carrega câmeras infra-vermelho frontais e laterais. Este modelo pode ser pilotado remotamente ou através de voo autônomo baseado em GPS. Em muitos casos este modelo é utilizado para missões de reconhecimento e vigilância, destacando-se no uso para reconhecimento noturno devido o uso de suas câmeras infra-vermelhas.

Este modelo pode sobrevoar altitudes de no máximo 14.000 pés, porém seus usos mais comuns são em missões variando de 150 a 500 pés de altura. Possui um raio de alcance de 13 a 18,5 km e autonomia de 60 a 90 minutos, alcançando

velocidade máxima de 110 km/h e velocidade de cruzeiro de aproximadamente 50 km/h [USAF 2009].

A instalação de um sistema composto por dois *RAVENs* custa aproximadamente 139.000 dólares [Drew e Shaver 2005].

Nas figuras 2.5 e pode ser vista a operação de lançamento de um UAV do tipo *RAVEN*.



Figura 2.5: Soldado americano lançando um *RAVEN*

Pointer

Este UAV portátil foi desenvolvido para prover dados em tempo real em uma grande variedade de aplicações. Sua missão primária é a de reconhecimento e

vigilância de áreas utilizando sensores EO⁴ e IR⁵, bem como sensores de detecção química. Este modelo apresenta comprimento de asa de 9 pés e pesa apenas 3,7 kg. Um *Pointer* tem autonomia de voo de aproximadamente 2 horas e pode alcançar altitudes de até 500 pés carregando cargas de no máximo 500g [USAF 2009]. Um sistema de dois *Pointers* custa aproximadamente 133.000 dólares [Bone e Bolkcom 2003].

Na figura 2.6 pode ser visto o lançamento de um *Pointer*.



Figura 2.6: Lançamento de um *Pointer*

⁴Sensor Eletro-Óptico.

⁵Infra-red, em português: Infra-Vermelho.

BATCAM

O *The Battlefield Air Targeting Camera Micro Air Vehicle* (BATCAM) é um modelo altamente avançado de Micro-UAV . Este UAV é menor que outros modelos como *Pointer*, *Raven* e *FPASS*. O *BATCAM* tem um peso de aproximadamente 700g, apresenta uma autonomia de voo de apenas 30 minutos, altitude de voo de 500 pés e uma capacidade de carga de apenas 200g. Este modelo foi construído para missões de reconhecimento e carrega sensores IR e EO.

Devido o seu tamanho reduzido. Este modelo pode ser utilizado em diversos tipos de operação, como infiltração, monitoramento e vigilância [Drew e Shaver 2005].

Na figura 2.7 é apresentado um sistema *BATCAM*.

Dragon Eye

O UAV *Dragon Eye* foi projetado para missões de reconhecimento, vigilância e detecção de alvos. Com um comprimento de asa de apenas 18 cm e peso de 2,5 kg, este modelo pode ser carregado até mesmo em uma mochila e ser lançado facilmente em diversos tipos de situação.

Este modelo pode voar em velocidades de aproximadamente 75 km/h, cobrindo uma área de até 10km e retornando em 1 hora. Geralmente alcança altitudes de 300 a 500 pés. Devido a sua grande versatilidade, este UAV tem sido utilizado em diversas aplicações urbanas [Drew e Shaver 2005, SoD 2005].

Um sistema *Dragon Eye* é composto por 2 veículos aéreos, 4 câmeras, 2 frentes removíveis e uma estação terrestre de controle. O custo de um sistema *Dragon Eye* é de aproximadamente 65.000 dólares. Na figura 2.8 pode ser visto um sistema *Dragon Eye*.



Figura 2.7: Soldado operando um *BATCAM*

2.2.2 Aplicações utilizando UAVs

Atualmente, a pesquisa em UAVs tem se concentrado fortemente em aplicações militares, variando de aplicações de monitoramento, vigilância, suporte de ataque aéreo, entre outros. Atualmente, segundo [Valavanis 2007] a pesquisa em diferentes tipos de aplicação (não somente militares) tem crescido e ampliado os horizontes de desenvolvimento.



Figura 2.8: Sistema *Dragon Eye*

Na tabela 2.5 é possível visualizar o desenvolvimento das aplicações utilizando UAVs nos últimos anos.

Aplicações/Ano	2004	2005	2006	2007	2008	2009
	Qt	Qt	Qt	Qt	Qt	Qt
Civil/Comercial	33	55	47	61	115	150
Militar	362	397	413	491	578	683
Propósito Geral	39	44	77	117	242	260
Pesquisa	43	35	31	46	54	66
Desenvolvimento de UAVs		219	217	269	293	329

Tabela 2.5: Aplicações de UAVs por ano. Fonte: 2009/2010 UAS Yearbook - UAS: The Global Perspective - 7th Edition

Na figura 2.9 podem ser visualizadas as quantidades de UAVs utilizadas nos diferentes tipos de aplicações.

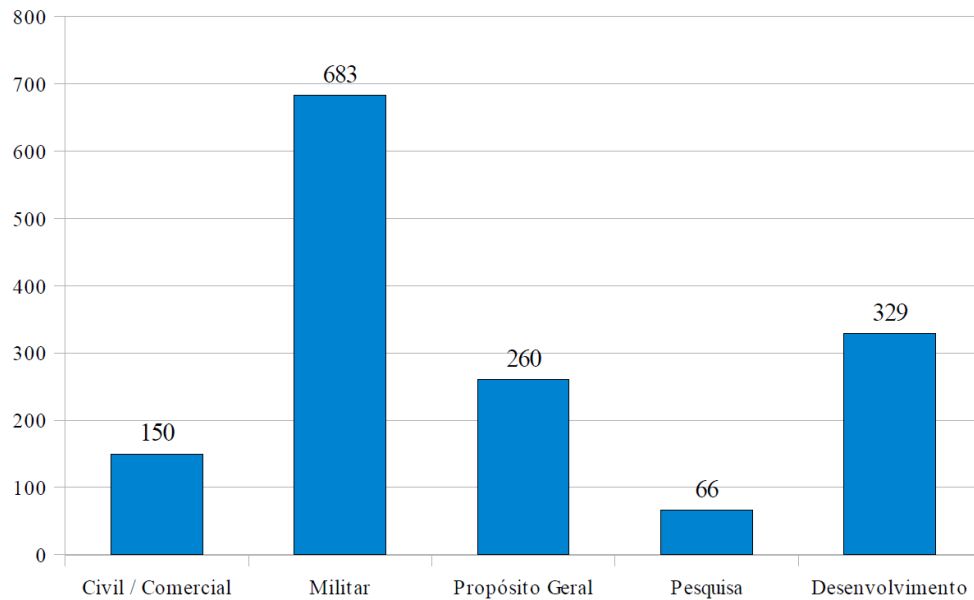


Figura 2.9: Quantidade de UAVs por classe de aplicação. Fonte: 2009/2010 UAS Yearbook - UAS: The Global Perspective - 7th Edition

Pode-se notar um aumento significativo no número de aplicações comerciais e de propósito geral nos anos de 2008 e 2009.

2.2.3 Desenvolvimento de UAVs

Diversas nações têm se destacado quanto ao desenvolvimento de UAVs . Os Estados Unidos é o país que atualmente possui mais aeronaves produzidas (386), e representa 32,44% da produção mundial de aeronaves não tripuladas. Outras nações como Israel (83 - 6,97%), França (77 unidades - 6,47%), Rússia (59 unidades

- 4,96%) e Reino Unido (65 - 5,46%) também têm apresentado resultados significativos quanto ao número de UAVs produzidos. O Brasil, ainda iniciando sua pesquisa em UAVs, possui 6 unidades produzidas, contabilizando apenas 0,5% das aeronaves não tripuladas produzidas no mundo.

Na tabela 2.6 encontram-se os dados resumidos do desenvolvimento de UAVs em âmbito mundial. Informações mais detalhadas encontram-se em anexo.

País	Número de Aeronaves	%
EUA	386	32,44
Israel	83	6,97
França	77	6,47
Reino Unido	65	5,46
Iran	38	3,19
Brasil	6	0,50
Outros Países	535	44,97

Tabela 2.6: Desenvolvimento de UAVs por nação. Fonte: 2009/2010 UAS Yearbook - UAS: The Global Perspective - 7th Edition

2.2.4 Pesquisas em UAVs

Diversos esforços têm sido realizados nas pesquisas sobre Veículos Aéreos Não Tripulados, bem como diversas aplicações têm sido desenvolvidas. Este tópico demonstrará alguns avanços da pesquisa e utilização prática de UAVs em diversos cenários.

Exploração em Regiões Polares: [Storvold 2009] mostra em *Scientific UAS Missions in the Polar Regions* alguns avanços do uso de UAVs em aplicações de exploração e monitoramento de regiões polares. A utilização de aeronaves não tripuladas neste tipo de missão se justifica pelo fato das limitações de resoluções espaciais e temporais dos satélites que cobrem estas áreas. O uso de UAVs proporciona medidas mais precisas pelo fato de serem realizadas com mais proximidade. Outro fator destacado na utilização de UAVs para este tipo de exploração é que a utilização de aeronaves pilotadas por humanos neste tipo de região se apresenta altamente custoso e perigoso devido as condições climáticas desfavoráveis da região. A utilização de UAVs proporcionou redução dos gastos e melhorou a acurácia das medidas na região.

Recuperação de Desastres e Incêndios: Uma grande variedade de organizações (além das organizações militares), ultimamente, tem considerado o uso de UAVs numa grande variedade de aplicações. O grupo de bombeiros WMFS (*West Midlands Fire Service*), do Reino Unido, tem utilizado o sistema *ISiS* para a suporte em casos de desastres. [Mika 2009] relata casos de uso do sistema *ISiS* para suporte em diversos desastres. A utilização de câmeras de alta resolução instaladas em UAVs de pequeno porte permite que os bombeiros visualizem a situação e provê suporte para que sejam tomadas decisões mais coerentes com cada caso.

O UAV utilizado nas missões do WMFS é conhecido como MD4-200. Este UAV é composto predominantemente de fibra de carbono e plástico reforçado. Tem um peso de 900g e apresenta três principais sensores: Câmera de vídeo de alta resolução, câmera fotográfica de alta resolução (12 mega pixels) e



Figura 2.10: MD4-200: UAV utilizado por *West Midlands Fire Service* para reconhecimento em locais de desastre.

um sensor infra-vermelho. Este modelo também possui alcance de 3km a partir da estação base. Na figura 2.10 pode ser visualizado um MD4-200 utilizado nas operações citadas.

Por volta de 20% dos terremotos de larga escala ocorrem no Japão, e também 7% dos vulcões em atividade estão localizados neste país. Danos por tempestades, inundações e nevascas também têm sido comuns neste território. [Sasa et al. 2008] demonstram os avanços nas pesquisas do *JAXA Aviation Program Group* e propõem soluções para a melhoria da infraestrutura de previsão de desastres japonesa.

Controle Autônomo: Em [Semsch et al. 2009] são tratados problemas de controle autônomo de UAVs . Neste trabalho os autores apresentam problemas

em que se necessita controlar um time de vários UAVs para que se promova vigilância em ambientes urbanos complexos. São demonstrados problemas complexos como monitorar áreas de difícil visualização, como regiões com prédios altos e ruas estreitas. Outros autores como [Kim e Kim 2007] e [Sarmiento, Murrieta-Cid e Hutchinson 2004] também trabalharam problemas de controle autônomo e oclusão.

Sistemas para evitar colisão (*Collision Avoidance*): Diversos esforços têm sido gastos no desenvolvimento de sistemas para se evitar colisão em grupos de UAVs (*Collision Avoidance*). Tratam-se de casos onde se torna necessário controlar grupos de UAVs (ou apenas um único) para que os mesmos não colidam entre si, ou colidam com algum obstáculo.

Segundo [Hutchings e Jeffryes 2007], sistemas de *Collision Avoidance* ou *Sensing Avoidance* são divididos em:

S&A estratégico: Conflitos potenciais são detectados a longo prazo. Isto permite que a rota seja reprogramada e o objeto de conflito possa ser evitado.

Avisos de Resolução de Conflitos: Algum agente externo envia um aviso para que o UAV altere sua rota. O UAV deve esperar e aceitar avisos constantemente.

Controle Autônomo de S&A: O UAV realiza uma manobra num tempo mínimo de segurança para se evitar a colisão.

Trabalhos relacionados podem ser encontrados em [Hutchings e Jeffryes 2007, Bryner 2007, Deschenes, McCalmont e Utt 2004, Taylor e White 2005], entre outros.

Nesta seção foram apresentados brevemente a motivação, os tipos e modelos de UAVs, bem como algumas informações a respeito do desenvolvimento, pesquisas e investimentos nesta área. Muitos outros trabalhos e aplicações de UAVs podem ser encontrados e demonstrados. Porém, não é foco deste trabalho fazer um levantamento completo do estado da arte de Veículos Aéreos Não Tripulados.

2.3 Pesquisas em RSSFs e UAVs

Redes de sensores sem fio com nós estáticos (sem movimento) têm sido desenvolvidas, testadas e aplicadas em diversas atividades de detecção e monitoramento de fenômenos. Contudo, RSSFs estáticas apresentam algumas limitações. O uso de nós sensores móveis pode prover melhorias significativas. Nós móveis podem prover meios de se observar estes fenômenos com uma maior riqueza de detalhes e granularidade. Ainda mais, nós sensores móveis podem colher informações dos nós sensores estáticos no momento em que transitam pela região de interesse [Erman, Hoesel e Havinga 2007].

Aliado às preocupações apresentados, um novo desafio em RSSFs é a coordenação de nós sensores heterogêneos com diferentes capacidades de sensoriamento, mobilidade e computação em uma única rede [Freitas et al. 2009].

Em complemento, as capacidades e papéis dos Veículos Aéreos Não Tripulados têm evoluído e têm requerido novos conceitos e técnicas para suas operações. Por exemplo, UAVs atuais tipicamente requerem vários operadores, mas os pró-

ximos UAVs serão projetados para tomar decisões táticas autonomamente e serão integrados em times que se coordenam para alcançar objetivos de mais alto nível [Richards et al. 2002, Alighanbari, Kuwata e How 2003].

Neste contexto existe uma proposta para se unir estes três desafios e preocupações (nós sensores móveis, coordenação de nós sensores heterogêneos e controle autônomo de UAVs): a utilização de Veículos Aéreos Não Tripulados em colaboração com redes de sensores sem fio. Este novo modelo de cooperação engloba os requisitos anteriormente citados. A idéia é que UAVs sejam equipados com uma variedade de sensores e uma interface de comunicação sem fio, e a partir disso se estabeleçam conexões *wireless* entre as aeronaves e os nós sensores estáticos da rede.

Esta área de pesquisa encontra-se ainda em expansão, conseqüentemente pouca literatura consolidada encontra-se disponível. Os principais esforços encontram-se na utilização dos nós sensores para realizar o controle do UAV, ou o inverso, utilização de UAVs para coordenação da RSSF.

Alguns dos primeiros passos neste tipo de combinação surgiram com o projeto *Aware - Platform for Autonomous Self-Deploying and Operation of Wireless Sensor- Actuator Networks Cooperating with AeRial ObjEcts*. O principal objetivo do sistema *Aware* é a detecção de eventos por meio de sensores terrestres, e posteriormente a entrega do alarme a um UAV. Outro objetivo do *Aware* é a reparação automática de rede. Em casos onde nós são danificados ou perdidos, helicópteros não tripulados deverão ser capazes de reparar a conectividade da rede. Detalhes sobre a plataforma *Aware* podem ser encontrados em [Erman, Hoesel e Havinga 2007, Erman, Hoesel e Having 2008]

[LUCCHI et al. 2007] consideram a utilização de UAVs como *sinks*(nós concentradores) móveis em uma RSSF . Neste trabalho, UAVs são utilizados para coletar os dados medidos pela rede de sensores e realizar tarefas de fusão de dados. Além disso, são apresentados critérios e técnicas para tratamento de ruído e falhas ocorridas na comunicação entre os nós sensores e os UAVs utilizados.

UAVs também podem ser utilizados para prover suporte a algoritmos de localização em RSSFs . [Guerrero, Xiong e Gao 2009] propoem uma solução baseada em agentes móveis para se definir a localização geográfica de cada nó sensor da rede. É utilizado um UAV carregando uma antena direcional e um dispositivo GPS. Basicamente, concentra-se na medida da intensidade do sinal recebida de cada nó, e a partir desta intensidade torna-se possível calcular a distância entre o UAV e o nó sensor em questão.

[Freitas et al. 2009] apresentam uma avaliação sobre estratégias de coordenação de nós sensores heterogêneos (RSSF e UAVs). Uma destas avaliações é um estudo baseado em feromônios digitais para realizar uma comunicação mais eficiente entre os nós sensores estáticos e os UAVs. A segunda avaliação é a definição de heurísticas, para casos em que se encontram vários UAVs em uma mesma missão, para se selecionar o UAV mais hábil a tratar os alarmes acionados pela RSSF.

Capítulo 3

Metodologia

O trabalho, quanto à sua natureza, é considerado como de Pesquisa Aplicada, pois visa o tratamento de um problema concreto. Espera-se ao fim, que a própria pesquisa apresente resultados sólidos em se tratando da resolução do problema apresentado.

Quanto aos objetivos, se classifica como pesquisa exploratória, visto o objetivo de combinar práticas existentes (algoritmos auto-organizáveis) em busca da resolução de um problema.

No que se refere aos procedimentos, é considerada como pesquisa experimental, novamente por se apresentar como aplicação de métodos e técnicas. Para a realização do trabalho, se fará uso de ensaios e estudos de laboratório. Onde, a partir do simulador GRUBiX, poderão ser feitas as simulações, testes e avaliações dos algoritmos.

Ainda em relação às práticas metodológicas, a pesquisa também se classifica como quantitativa. Serão realizados testes, simulações e avaliações de forma quantitativa. Ao fim serão comparados os valores numéricos de cada experimento.

Capítulo 4

Resultados Esperados

Ao fim deste trabalho espera-se o desenvolvimento de uma aplicação completa de monitoramento e detecção eficientes de intrusos em uma determinada área de interesse. Adicionalmente, os algoritmos deverão apresentar resultados eficazes quanto a preocupações como economia de energia, latência e largura de banda para que se alcance os objetivos considerando-se as limitações e desafios de uma rede de sensores sem fio.

Deverão ser apresentados quatro principais algoritmos para a resolução do problema:

Distribuição de Ferormônio: Algoritmo de distribuição de ferormônio e formação de rastros do UAV dentro da rede de sensores.

Detecção e Propagação do Alarme de Evento: Algoritmo para a detecção e entrega do alarme de evento ao UAV mais propício.

Tracking e Perseguição do Intruso: Algoritmo para a perseguição e trilha de um evento móvel na rede.

Deslocamento do UAV : Algoritmo de coordenação do UAV para que o mesmo alcance o local onde o evento de interesse ocorreu.

Experiências computacionais comparando a eficiência destes algoritmos serão realizadas e discutidas quanto à viabilidade e ao desempenho de cada algoritmo em diferentes cenários.

Um resultado adicional desejado, porém condicionado à limitações atuais, é a implementação concreta do sistema de monitoramento utilizando-se nós sensores reais e um UAV que ainda se encontra em desenvolvimento. Caso vencidas as limitações, e consequentemente a implementação do projeto se viabilizar, os resultados da aplicação real também serão discutidos.

Capítulo 5

Cronograma

Atividades / Mês	M	A	M	J	J	A	S	O	N	D
Definição do Problema	x									
Análise de Viabilidade	x	x								
Revisão Bibliográfica	x	x	x	x	x	x	x			
Idealização dos Algoritmos		x	x	x	x					
Pré-Projeto		x	x	x						
Implementações			x	x	x	x	x	x		
Simulações e Análises Comparativas					x	x	x	x	x	
Apresentação dos Resultados									x	x

Tabela 5.1: Cronograma das Atividades

Referências Bibliográficas

[Alighanbari, Kuwata e How 2003]ALIGHANBARI, M.; KUWATA, Y.; HOW, J. P. Coordination and control of multiple uavs with timing constraints. In: *in The American Control Conference*. [S.l.: s.n.], 2003. p. 4–6.

[Bone e Bolkcom 2003]BONE, E.; BOLKCOM, C. *Unmanned Aerial Vehicles:Background and Issues for Congress*. [S.l.], 2003.

[Bryner 2007]BRYNER, M. Developing sense & avoid for all classes of uas. *2006/2007 UAS Yearbook - UAS: The Global Perspective*, v. 5th Edition, p. 142–146, 2007.

[Chang, Merabti e Mokhtar 2007]CHANG, S.-H.; MERABTI, M.; MOKHTAR, H. M. Coordinate magnetic routing for mobile sinks wireless sensor networks. In: *AINAW '07: Proceedings of the 21st International Conference on Advanced Information Networking and Applications Workshops*. Washington, DC, USA: IEEE Computer Society, 2007. p. 846–851. ISBN 0-7695-2847-3.

[Chong e Kumar 2003]CHONG, C.-Y.; KUMAR, S. P. Sensor networks: evolution, opportunities, and challenges. *Proceedings of the IEEE*, v. 91, n. 8, p. 1247–1256, 2003. Disponível em: <<http://dx.doi.org/10.1109/JPROC.2003.814918>>.

- [Crossbow 2010]CROSSBOW. *Imote2 - High-performance Wireless Sensor Network Node*. 2010. http://www.xbow.com/Products/Product_pdf_files/Wireless_pdf/Imote2_Datasheet.pdf. Acessado em: 11/06/2010.
- [Crossbow 2010]CROSSBOW. *Iris - WIRELESS MEASUREMENT SYSTEM*. 2010. http://www.xbow.com/Products/Product_pdf_files/Wireless_pdf/IRIS_Datasheet.pdf. Acessado em: 11/06/2010.
- [Crossbow 2010]CROSSBOW. *Mica 2 - WIRELESS MEASUREMENT SYSTEM*. 2010. http://www.xbow.com/products/product_pdf_files/wireless_pdf/mica2_datasheet.pdf. Acessado em: 11/06/2010.
- [Crossbow 2010]CROSSBOW. *Mica Z - WIRELESS MEASUREMENT SYSTEM*. 2010. http://www.xbow.com/Products/Product_pdf_files/Wireless_pdf/MICAz_Datasheet.pdf. Acessado em: 11/06/2010.
- [Crossbow 2010]CROSSBOW. *TelosB - WIRELESS MEASUREMENT SYSTEM*. 2010. http://www.xbow.com/Products/Product_pdf_files/Wireless_pdf/TelosB_Datasheet.pdf. Acessado em: 11/06/2010.
- [Culler, Estrin e Srivastava 2004]CULLER, D.; ESTRIN, D.; SRIVASTAVA, M. Guest editors' introduction: Overview of sensor networks. *Computer*, IEEE Computer Society Press, Los Alamitos, CA, USA, v. 37, n. 8, p. 41–49, 2004. ISSN 0018-9162.
- [Deschenes, McCalmont e Utt 2004]DESCHENES, M.; MCCALMONT, J.; UTT, J. Test and integration of a detect and avoid system. In: *Proceedings of the American Institute of Aeronautics and Astronautics Infotech*. [S.l.: s.n.], 2004.

- [Dressler 2007]DRESSLER, F. *Self-Organization in Sensor and Actor Networks*. [S.l.]: Wiley, 2007.
- [Drew e Shaver 2005]DREW, J. G.; SHAVER, R. *Unmanned Aerial Vehicles end-to-end Support Considerations*. [S.l.]: RAND Corporation, 2005.
- [Erman, Hoesel e Having 2008]ERMAN, A. T.; HOESEL, L. V.; HAVING, P. Enabling mobility in heterogeneous wireless sensor networks cooperating with uavs for mission-critical management. *IEEE Wireless Communications*, v. 08, p. 38–46, 2008.
- [Erman, Hoesel e Havinga 2007]AWARE: *Platform for Autonomous Self-Deploying and Operation of Wireless Sensor- Actuator Networks Cooperating with AeRial ObjEcts*.
- [Freitas et al. 2009]FREITAS, E. P. de et al. Middleware support in unmanned aerial vehicles and wireless sensor networks for surveillance applications. In: *IDC*. [S.l.: s.n.], 2009. p. 289–296.
- [Freitas et al. 2009]FREITAS, E. P. de et al. Evaluation of coordination strategies for heterogeneous sensor networks aiming at surveillance applications. In: *IEEE SENSORS 2009 Conference*. [S.l.: s.n.], 2009.
- [Guerrero, Xiong e Gao 2009]GUERRERO, E.; XIONG, H.; GAO, Q. A range-free localization algorithm for wireless sensor networks based on unmanned aerial vehicles. In: *Networked Digital Technologies, 2009. NDT '09. First International Conference on*. [S.l.: s.n.], 2009.

- [Holder 2001]HOLDER, B. *Unmanned Air Vehicles: An Illustrated Study of UAVs*. [S.l.]: Schiffer Publishing Ltd., 2001.
- [Hutchings e Jeffryes 2007]HUTCHINGS, T.; JEFFRYES, S. Architecting uav sense & avoid systems. In: *Autonomous Systems, 2007 Institution of Engineering and Technology Conference on*. [s.n.], 2007. p. 1–8. Disponível em: <http://ieeexplore.ieee.org/xpls/abs_all.jsp?arnumber=4449030>.
- [Karl e Willig 2005]KARL, H.; WILLIG, A. *Protocols and Architectures for Wireless Sensor Networks*. [S.l.]: John Wiley & Sons, 2005. ISBN 0470095105.
- [Kim e Kim 2007]KIM, J.; KIM, Y. *Moving ground target tracking in dense obstacle areas using*. 2007.
- [LUCCHI et al. 2007]LUCCHI, M. et al. Using a uav to collect data from low-power wireless sensors. *Aerotecnica Missili e Spazio*, v. 86, p. 141 – 150, 2007.
- [Mainwaring et al. 2002]MAINWARING, A. et al. Wireless sensor networks for habitat monitoring. In: *WSNA '02: Proceedings of the 1st ACM international workshop on Wireless sensor networks and applications*. New York, NY, USA: ACM, 2002. p. 88–97. ISBN 1-58113-589-0.
- [Mateus e Loureiro]MATEUS, G. R.; LOUREIRO, A. A. Introdução à computação móvel. Não publicado. Disponível em: http://homepages.dcc.ufmg.br/~loureiro/cm/docs/cm_livro_2e.pdf.
- [Mhatre et al. 2005]MHATRE, V. P. et al. A minimum cost heterogeneous sensor network with a lifetime constraint. *IEEE Transactions on Mobile Computing*,

IEEE Educational Activities Department, Piscataway, NJ, USA, v. 4, n. 1, p. 4–15, 2005. ISSN 1536-1233.

[Mika 2009]MIKA, P. Emergency service use of uas. *2009/2010 UAS Yearbook - UAS: The Global Perspective*, v. 7th Edition, p. 137–139, 2009.

[Mokhtar e Fadi 2005]MOKHTAR, A.; FADI, A. *Current and Future Trends in Sensor Networks: A Survey*. 2005.

[Richards et al. 2002]RICHARDS, A. et al. Coordination and control of multiple uavs. In: *In Proceedings of the AIAA Guidance, Navigation, and Control Conference*. [S.l.: s.n.], 2002.

[Ruiz et al. 2004]RUIZ, L. B. et al. *Arquiteturas para Redes de Sensores Sem Fio*. 2004.

[Sarmiento, Murrieta-Cid e Hutchinson 2004]SARMIENTO, A.; MURRIETA-CID, R.; HUTCHINSON, S. A. A multi-robot strategy for rapidly searching a polygonal environment. In: *IN PROC. 9TH IBERO-AMERICAN CONF. ON AI*. [S.l.: s.n.], 2004.

[Sasa et al. 2008]SASA, S. et al. Ongoing research on disaster monitoring uav at jaxas aviation program group. In: *SICE Annual Conference 2008*. [S.l.: s.n.], 2008.

[Semsch et al. 2009]SEMSCH, E. et al. Autonomous uav surveillance in complex urban environments. *Web Intelligence and Intelligent Agent Technology, IEEE/WIC/ACM International Conference on*, IEEE Computer Society, Los Alamitos, CA, USA, v. 2, p. 82–85, 2009.

[SoD 2005]SOD. *UAS ROADMAP 2005*. [S.l.], 2005.

[Storvold 2009]STORVOLD, R. Scientific uas missions in the polar regions.
2009/2010 UAS Yearbook - UAS: The Global Perspective, v. 7th Edition, p. 132–133, 2009.

[Taylor e White 2005]TAYLOR, M.; WHITE, A. Multi-mode collision avoidance.
In: *Proceedings of the 2005 UAV Technical Analysis and Applications Conference*. [S.l.: s.n.], 2005.

[USAF 2009]USAF. *United States Air Force Unmanned Aircraft Systems Flight Plan: 2009-2047*. [S.l.], 2009.

[Valavanis 2007]VALAVANIS, K. P. *Advances in Unmanned Aerial Vehicles: State of the Art and the Road to Autonomy (Intelligent Systems, Control and Automation: Science and Engineering)*. 1. ed. [S.l.]: Springer, 2007. Hardcover. ISBN 1402061137.