Modelovanje autonomnog sistema za kompaktan uzgoj biljaka

Modelovanje i simulacije

ALEKSANDAR STOJANOVIĆ RN97-2018

22. decembar 2019.

Sadržaj

1	Pri	prema		
	1.1	Definisanje problema		
	1.2	Plana izrade projekta		
		1.2.1 Merenje temperature i regulacija		
		1.2.2 Merenje vlažnosti zemlje i ambijenta		
		1.2.3 Regulacija svetlosnog ciklusa		
		1.2.4 Regulacija rada ventilatora		
		1.2.5 Zalivanje biljke		
		1.2.6 Logovanje		
	1.3	Tehnički detalji		
2	Izgı	radnja modela 13		
	2.1	Konceptualizacija modela		
	2.2	Kolekcija podataka		
	2.3	Prevodženje modela		
	2.4	Verifikacija		
	2.5	Validacija		
3	Izvi	ršavanje simulacije 15		
	3.1	Dizajn eksperimenta		
	3.2	Izvršavanje i analiza		
	3.3	Dodatna izvršavanja		
4	Implementacija 17			
	4.1	Dokumentacija i izveštaj		
	4.2	Implementacija		

4 SADRŽAJ

Uvod

Svrha rada

Ovaj rad je stvoren sa ciljem da opiše jednostavno i pristupačno rešenje za proizvodnju hrane u veštačkim uslovima.

U ovom radu prezentovaću svoj pristup dizajniranja ovakvog sistema. Detaljno cu analizirati principe rada individualnih podsistema koji sačinjavaju ovu jedinicu i simulirati njihov rad.

Uzgoj u zastvorenom prostoru

Ovakav vid proizvodnje sa urbanizacijom postaje sve popularniji. Kako gradovi postaju sve veći, potreba za organskom hranom raste te se ljudi okreću alternativnim metodama uzgoja.

Kada je reč o zatvorenim prostorima, u glavnom se misli na kontrolisano okruženje koje ima za cilj da olakša razvoj biljke pa kasnije i samih plodova. Ovo se postiže adekvatnim planiranjem što podrazumeva razmatranje, ispunjavanjem svih uslova neophodnih za rast.

Tradicionalan ili zatvoren uzgoj

Dok nam tradicionalan pristup uzgoju olakšava logistiku i nudi dosta pogodnije mogućnosti za ekspanzije, zatvoren pristup pruža kompletno kontrolu nad samim okruženjem. Pored toga biljka je kopletno izolovana od negativnih spoljašnjih faktora kao što su:

- paraziti,
- naglih oscilacija temperature,
- prevelike količine padavina.

Sama činjenica da je biljka u izolovanom okruženju nam omogućava da bliže pratimo njen razvoj. Ovo posebno dolazi do izražaja kod otkrivanja problema u ranim fazama.

Priprema

1.1 Definisanje problema

Glavna prepreka je limitirana količina prostora koja nam je na raspolaganju. Kada je reč o uzgoju u zatvorenim prostorima podrazumeva se da nam je sam prostor jako važan resurs i potrebno je iskoristiti ga što efikasnije. Tek kada je prostor pravilno iskorišćen možemo započeti optimizaciju ostlaih delova sistema.

Da bismo prostor koristili efektivno bitno je da unapred definišemo neke od funkcionalnosti našeg sistema:

- 1. Merenje i regulacija temperature,
- 2. Merenje vlažnosti zemlje i ambijenta,
- 3. Regulacija svetlosnog ciklusa,
- 4. Regulacija brzine ventilatora,
- 5. Zalivanje biljke,
- 6. Logovanje

Imajuci ove funkcije na umu mozemo odrediti grub plan projekta. U sledećoj tački ćemo da detaljo definisati svaku od ovih funkcija i opisati hardver koji ćemo koristiti za izradu.

1.2 Plana izrade projekta

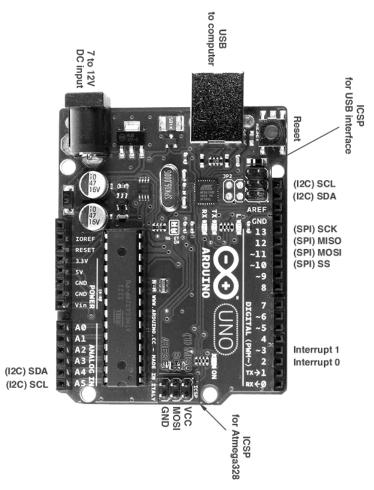
Dakle, naš cilj je izrada autonomne jedinice koja radi bez čovekovog prisustva. Kako bismo to postigli moramo se osloniti na nekakvu upravljačku jedinicu koja ce biti zadužena za kontrolu celokupnog sistema uz oslonac na senzore.

Sistem će biti smešten u kabinet dimenzija 35x35x60 koji je izradjen od metala. Ova veličina ce podržati biljku srednjih veličina. Neophodno je

da unutrašnjost kabineta bude obložena reflektivnim materijalom koji će dobrineti da biljka iskoristi pun potencijal svetla.

Budući da ovakav sistem zahteva kontinualan rad sto podrazumeva dugoročno opterećenje, Adruino Uno¹ je idealno rešenje jer nudmi stabilnost pod dugoročnim radom i jednostavnu integraciju senzora.

Pored stabilnosti ako pogledamo njegov dijagram(slika x.x) možemo uočiti da imamo izlaze od 3.3V i 5V sto je idealno za napajanje senzora i releja.

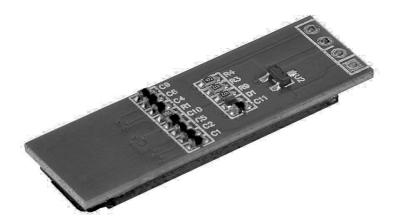


Kao monitor za feedback sistema koristicemo mali $\rm I2C^2$ OLED ekran velicine 0.11 inča kao dugoročno rešenje dok će serijski port biti primarno korišćen u početnim fazama izrade.

¹Arduino Uno je open-source rešenje u vidu kontrolera za IoT projekte koji pruža mnoštvo mogućnosti. Vise na: https://www.arduino.cc/en/Guide/Introduction

²I2C protokol služi za serijsku komunikaciju sa mikrokontrolerima. Vise na: https://i2c.info/





1.2.1 Merenje temperature i regulacija

Merenje temperature je krucijalan korak jer je to jedan od glavnih faktora okruženja. Različite biljke zahtevaju različite uslove poput povećane vlage, stoga neophodno je koristiti adekvatan hardver za nase uslove.

 $DS18B20^3$ je senzor po izboru iz razloga što je fabrički izolovan, ima dosta širi opseg vrednosti od očekivanog unutar sistema i napaja se sa 3.3V ili 5.5V.

Regulaciju rešavamo korišćenjem ulaznih i izlaznih ventilatora.

1.2.2 Merenje vlažnosti zemlje i ambijenta

Praćenjem vlažnosti zemlje nam omogućava da automatizovano zalivamo biljku u zavisnosti od njenih potreba. Za razliku od fiksnih ciklusa zalivanja kod kojih može doći do preteranog navodnjavanja ovde se mehanizam za navodnjavanje aktivira samo kada je to potrebno.

³Digitalni senzor toplote koji nudi 9-bit do 12-bit vrednosti toplote izražene u celizijusu. Vise na: https://datasheets.maximintegrated.com/en/ds/DS18B20.pdf

Za vlagu ambijenta koristimo HR202 senzor vlage u vazduhu, a za zemljiste koristimo kapacitivni senzor LDTR-WG0236.

1.2.3 Regulacija svetlosnog ciklusa

Različite biljke u različitim fazama razvoja zahtevaju specifične svetlosne cikluse. Stoga, moramo konfigurisati naš kontroler po parametrima biljke kako bismo joj pružili optimalne uslove.

Interval je konfigurisan softverski i zavisno od istog kontroler utiče na relej. Svetlo(150W - efektivno oko 90W) sa ugradjenim hladnjakom montira se na vrh kabineta.

1.2.4 Regulacija rada ventilatora

Ventilatori nam koriste za razmenu vazduha sa okolinom. Sa druge strane, kako utičemo na njihovu brzinu jedinica ce se brže odnosno sporije hladiti.

Prebacivanjem sa 9V na 12V se vrši brža razmena toplote dok se temperature ne vrati na dozvoljeni nivo.

1.2.5 Zalivanje biljke

Zalivanje biljke je jedan od elementarnih zahteva koje moramo ispuniti. Za ovo se koristi pumpa za vodu od 12V koja je potopljena u kanistar sa vodom koju cemo aktivirati takodje putem releja. Voda se kroz crevo ravnomerno ispusta u saksiju.

1.2.6 Logovanje

Logovanje nam omogućava detaljnu analizu procesa i samog rada naše mašine ako se korektno implementira. Znatno olakšava otkrivanje greške ili kvara, pomaže u rešavanju i služi kao output sistema.

Generičan modul za sd kartice se koristi ovde koji ima sledeci pinout:

- VCC 3.3V
- VCC 5V
- MOSI
- CLK
- MISO
- GND ground

Ovo ga čini idealnim za naše uslove.

11

1.3 Tehnički detalji

Izgradnja modela

- 2.1 Konceptualizacija modela
- 2.2 Kolekcija podataka
- 2.3 Prevodženje modela
- 2.4 Verifikacija
- 2.5 Validacija

Izvršavanje simulacije

- 3.1 Dizajn eksperimenta
- 3.2 Izvršavanje i analiza
- 3.3 Dodatna izvršavanja

Implementacija

- 4.1 Dokumentacija i izveštaj
- 4.2 Implementacija