

# **Modelovanje autonomnog sistema za kompaktan uzgoj biljaka**

Modelovanje i simulacije

ALEKSANDAR STOJANOVIĆ RN97-2018

22. decembar 2019.



# Sadržaj

<b>1</b>	<b>Priprema</b>	<b>7</b>
1.1	Definisanje problema . . . . .	7
1.2	Plana izrade projekta . . . . .	7
1.2.1	Merenje temperature i regulacija . . . . .	8
1.2.2	Merenje vlažnosti zemlje i ambijenta . . . . .	9
1.2.3	Regulacija svetlosnog ciklusa . . . . .	9
1.2.4	Regulacija rada ventilatora . . . . .	9
1.2.5	Zalivanje biljke . . . . .	9
1.2.6	Logovanje . . . . .	9
1.3	Tehnički detalji . . . . .	9
<b>2</b>	<b>Izgradnja modela</b>	<b>11</b>
2.1	Konceptualizacija modela . . . . .	11
2.2	Kolekcija podataka . . . . .	11
2.3	Prevodjenje modela . . . . .	11
2.4	Verifikacija . . . . .	11
2.5	Validacija . . . . .	11
<b>3</b>	<b>Izvršavanje simulacije</b>	<b>13</b>
3.1	Dizajn eksperimenta . . . . .	13
3.2	Izvršavanje i analiza . . . . .	13
3.3	Dodatna izvršavanja . . . . .	13
<b>4</b>	<b>Implementacija</b>	<b>15</b>
4.1	Dokumentacija i izveštaj . . . . .	15
4.2	Implementacija . . . . .	15



# Uvod

## Svrha rada

Ovaj rad je stvoren sa ciljem da pruži, za razliku od trenutnog tržišta, jeftino i pristupačno rešenje za proizvodnju hrane u urbanim mestima.

U ovom radu prezentovaću svoj pristup dizajniranja ovakvog sistema. Detaljno ću 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.

## 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 kompletno izolovana od negativnih spoljašnjih faktora kao što su:

- paraziti,
- naglih oscilacija temperature,
- kritične 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.



# Glava 1

## 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 ostalih 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

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

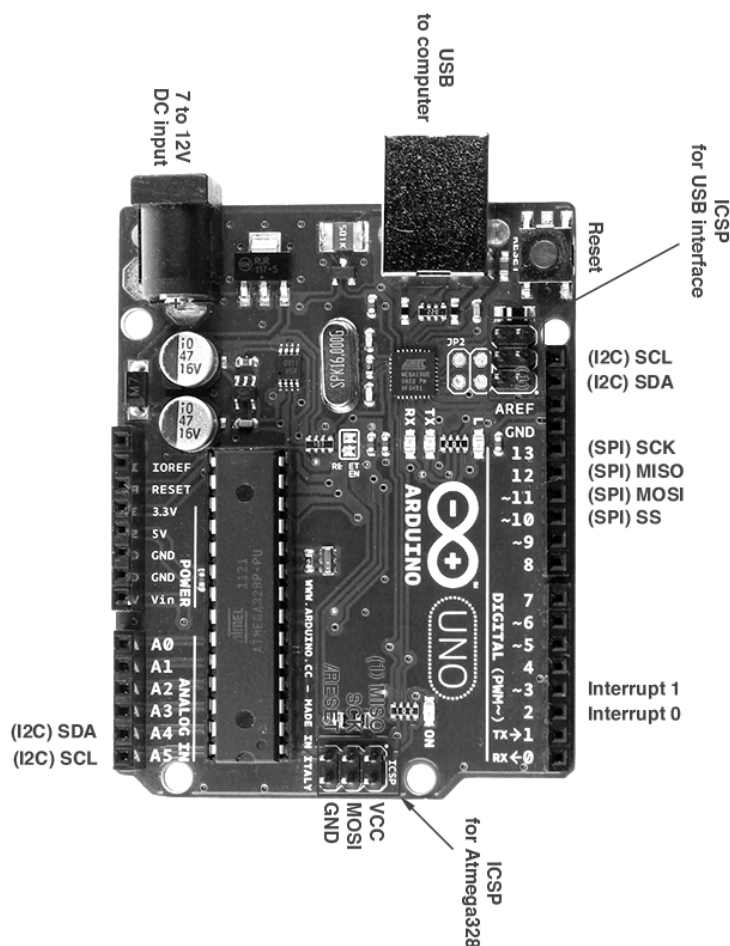
### 1.2 Plana izrade projekta

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

Budući da ovakav sistem zahteva kontinualan rad što podrazumeva dugo-

ročno opterećenje, Arduino Uno<sup>1</sup> 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 koristiceo mali I2C<sup>2</sup> OLED ekran velicine 0.11 inča kao dugoročno rešenje dok će serijski port biti primarno korišćen u početnim fazama izrade.

### 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

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

<sup>2</sup>I2C protokol služi za serijsku komunikaciju sa mikrokontrolerima. Više na: <https://i2c.info/>



vlage, stoga neophodno je koristiti adekvatan hardver za nase uslove.

### 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 fiksni ciklusa zalivanja kod kojih može doći do preteranog navodnjavanja ovde se mehanizam za navodnjavanje aktivira samo kada je to potrebno.

### 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.

### 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.

### 1.2.5 Zalivanje biljke

Zalivanje biljke je jedan od elementarnih zahteva koje moramo ispuniti. Neophodno je osmisliti sistem za jednako distribuiranje vode po celoj saksiji kako bi vrednosti očitane sa senzora bile sto tačnije.

### 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.

U sledećep poglavlju zalazimo u tehničke detalje sistema

## 1.3 Tehnički detalji



## Glava 2

# Izgradnja modela

2.1 Konceptualizacija modela

2.2 Kolekcija podataka

2.3 Prevodjenje modela

2.4 Verifikacija

2.5 Validacija



## Glava 3

# Izvršavanje simulacije

3.1 Dizajn eksperimenta

3.2 Izvršavanje i analiza

3.3 Dodatna izvršavanja



## Glava 4

# Implementacija

### 4.1 Dokumentacija i izveštaj

### 4.2 Implementacija