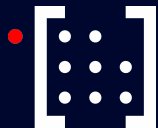


Horta-bot



SISTEMA CNC PARA SUPORTE ÀS HORTAS CASEIRAS

João Gabriel da Anunciação Calmon <joao.calmon@aln.senaicimatec.edu.br>

Orientador: Marco A. dos Reis

Robótica e Sistemas Autônomos, Senai Cimatec

Julho de 2022

Sistema FIEB



PELO FUTURO DA INOVAÇÃO

O Que é o Projeto?

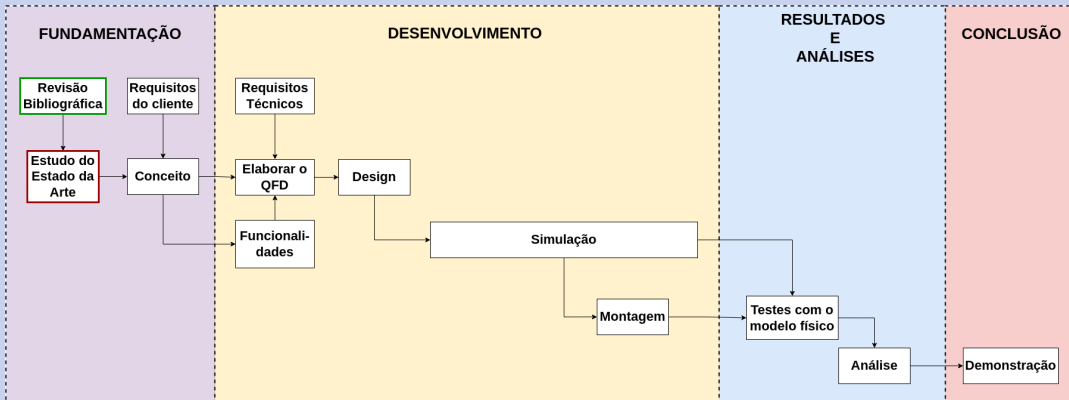
O projeto consiste no desenvolvimento de um sistema robótico capaz de realizar o **plantio** e o **monitoramento** de hortaliças no ambiente residencial.

A unidade de supervisionamento será móvel e será levada a cada planta através de um **sistema CNC**.

O sistema acompanhará o desenvolvimento das hortaliças **desde a germinação**, passando pelo crescimento, até que as mesmas cheguem na **fase adulta**.



Metodologia do Projeto



O Que Já Foi Desenvolvido

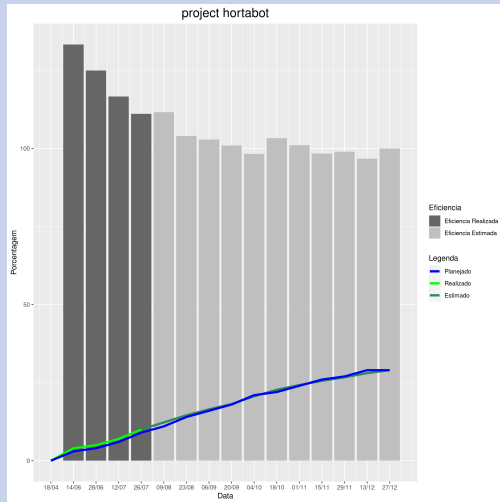
Cronograma do projeto.

Método BILI.

Estudos: C++, Python, R, ROS e modelagem 3D.

10% realizado para 9% planejado.

29% planejado até o final do ano.



Próximos Passos

Construir mapa conceitual dos artigos lidos.

Listar os requisitos técnicos e funcionalidades para desenvolver o design.

Construir o modelo em ambiente simulado.

Realizar a montagem e testes com o modelo físico.

Escrever **3 artigos** sobre: SOTA (2022.2), Design elaborado (2023.1) e resultados obtidos (2023.2).



Questions?

jgabrielcalmon1@hotmail.com