

Universidade de Brasília – UnB
Faculdade UnB Gama – FGA

Projeto de PI1

Autor: Arthur Henrique Vieira, Erick Tavares, Guilherme Resende, Hugo Queiroz, Ives Monteiro, João Victor da Silva, Kaed Canizo, Leonardo Henrique, Lucas Gama, Luis Eduardo Castro, Luiza Maluf, Millena de Abreu, Natan Almeida, Paulo Henrique Lamounier, Renan Vieira, Sophia Souza, Sophia Ferreira, Vitor Feijó

Orientador: Prof. Ricardo Ajax Dias Kosloski

Brasília, DF

2025



Arthur Henrique Vieira, Erick Tavares, Guilherme Resende, Hugo Queiroz, Ives Monteiro, João Victor da Silva, Kaed Canizo, Leonardo Henrique, Lucas Gama, Luis Eduardo Castro, Luiza Maluf, Millena de Abreu, Natan Almeida, Paulo Henrique Lamounier, Renan Vieira, Sophia Souza, Sophia Ferreira, Vitor Feijó

Projeto de PI1

Trabalho submetido à disciplina de Projeto Integrador de Engenharia 1 da Universidade de Brasília.

Universidade de Brasília – UnB

Faculdade UnB Gama – FGA

Orientador: Prof. Ricardo Ajax Dias Kosloski

Coorientador: Prof. Diogo Caetano Garcia, Prof. Juliana Petrocchi Rodrigues, Prof. Lui Txai Calvoso Habl e Prof. Rafael Rodrigues da Silva

Brasília, DF

2025

Resumo

O projeto Controle de Trajetória de Foguetes d'Água foi desenvolvido no âmbito do Projeto Integrador de Engenharia 1 da Faculdade UnB Gama, com a colaboração de estudantes das engenharias de Software e Aeroespacial. O objetivo principal é construir um foguete reutilizável que utilize água como combustível e atinja distâncias fixas de 10, 20 e 30 metros com precisão de $\pm 0,5$ metro, além de uma plataforma de lançamento automatizada que garanta segurança operacional.

O sistema incorpora um conjunto de sensores para medição em tempo real de parâmetros como pressão, ângulo de lançamento, velocidade e altitude, integrados a um microcontrolador ESP32 para processamento e transmissão de dados. A solução prevê ainda a persistência das informações em um banco de dados para calibração e análise de trajetórias. Entre os principais requisitos, destacam-se a automação eletromecânica do lançamento, a reutilização do foguete em três missões e o cumprimento de normas de segurança, como distanciamento mínimo de 5 metros de pessoas.

Palavras-chaves: Projeto Integrador de Engenharia 1, Faculdade UnB Gama, Foguete d'água, Controle de trajetória, Sistema embarcado.

Lista de ilustrações

Figura 1 – EAP Geral	15
Figura 2 – Pacote de Trabalho 1.1 – Planejamento e Gerenciamento	15
Figura 3 – Pacote de Trabalho 1.2 – Estruturas	16
Figura 4 – Pacote de Trabalho 1.3 – Software	16
Figura 5 – Pacote de Trabalho 1.4 – Hardware	17
Figura 6 – Pacote de Trabalho 1.5 – Energia	17
Figura 7 – Pacote de Trabalho 1.6 – Integração	18
Figura 8 – Diagrama de Blocos do Firmware	25
Figura 9 – Diagrama de Blocos do Hardware	26
Figura 10 – Esquemático Básico de Conexões	27
Figura 11 – Esquemático de Conexões	27
Figura 12 – 1.1 – BPMN	32
Figura 13 – 1.3 – Casos de Uso	34
Figura 14 – 1.3 – Diagrama de Entidade-Relacionamento	34
Figura 15 – 1.3 – Atributos das Entidades	35
Figura 16 – Arquitetura do Software	35
Figura 17 – Caso de Teste 01 - Importação de Arquivo JSON Válido	37
Figura 18 – Caso de Teste 02 - Importação de JSON com campos ausentes	37
Figura 19 – Caso de Teste 03 - Importação de formato inválido	38
Figura 20 – Caso de Teste 04 - Exportação de Dados para JSON	38
Figura 21 – Caso de Teste 05 - Responsividade da Interface	39
Figura 22 – Caso de Teste 06 - Validação dos sensores no lançamento do foguete	39
Figura 23 – Caso de Teste 07 - Funcionamento do mecanismo de lançamento	40
Figura 24 – Caso de Teste 08 - Geração dos gráficos	40
Figura 25 – Caso de Teste 09 - Integração entre ESP32 e Sensores	41
Figura 26 – Caso de Teste 10 - Integração Energética – Estabilidade no Sistema Completo	41
Figura 27 – Caso de Teste 11 - Parser de JSON Válido	42
Figura 28 – Caso de Teste 12 - Parser de JSON com Campos Ausentes	42
Figura 29 – Caso de Teste 13 - Parser de JSON com Dados Absurdos	43
Figura 30 – Caso de Teste 14 - Aplicação de Filtro de Média Móvel	43
Figura 31 – Caso de Teste 15 - Exportação de Dados para JSON	44
Figura 32 – Caso de Teste 16 - Geração de gráfico	44
Figura 33 – Caso de Teste 17 - Validação do Sensor MPX5700 (Pressão)	45
Figura 34 – Caso de Teste 18 - Validação do Sensor MPU-6500 (Acelerômetro)	45
Figura 35 – Caso de Teste 19 - Leitura do Sensor de Massa	46

Figura 36 – Caso de Teste 20 - Validação do Dimensionamento Energético	46
Figura 37 – Caso de Teste 21 - Validação do Atuador - Válvula Solenóide	47
Figura 38 – Caso de Teste 22 - Validação do Atuador - Compressor	47
Figura 39 – Caso de Teste 23 - Validação do Atuador - Buzzer	48
Figura 40 – Caso de Teste 24 - Validação da Conectividade LoRa (RFM95W) . . .	48
Figura 41 – Caso de Teste 25 - Validação do Módulo de Armazenamento MicroSD .	49

Lista de tabelas

Tabela 1 – Requisitos Gerais	12
Tabela 2 – Requisitos de Software	12
Tabela 3 – Requisitos de Hardware	12
Tabela 4 – Requisitos de Custos e Materiais	12
Tabela 5 – Composição da equipe.	14
Tabela 6 – Informações elétricas dos componentes	30
Tabela 7 – Energia consumida por componente	30
Tabela 8 – Tabela de Requisitos do Projeto	33
Tabela 9 – Requisitos Não-Funcionais	33
Tabela 35 – Orçamento geral.	50
Tabela 36 – Orçamento por aquisição (complementar).	51
Tabela 37 – Cronograma geral.	52
Tabela 38 – Cronograma de Atividades do Projeto (Parte 1)	53
Tabela 39 – Cronograma de Atividades do Projeto (Parte 2)	54

Lista de abreviaturas e siglas

EAP	Estrutura Analítica do Projeto
TAP	Termo de Abertura do Projeto
SWOT	Forças (<i>Strength</i>), Fraquezas (<i>Weakness</i>), Oportunidades (<i>Opportunities</i>), Ameaças (<i>Threats</i>)
PMBOK	<i>Project Management Body of Knowledge</i> (guia das melhores práticas do gerenciamento de projetos)
CAD	Ferramenta para criação de desenhos técnicos
DER	Diagrama de Entidade e Relacionamento
BACKLOG	Lista de atividades de execução do projeto
FCTE	Faculdade de Ciências e Tecnologias de Engenharia
KICKOFF	uma reunião com a equipe do projeto e o cliente do projeto
BPMN	Business Process Model and Notation
PET	Tipo de plástico usado para fazer garrafas
TAP	Termo de Abertura de Projetos
AEB	Agência Espacial Brasileira
ESP32	Placa de desenvolvimento de hardware aberto
CLI	Interface de Linha de Comando
API	Interface de Programação de Aplicações
GUI	Interface Gráfica do Usuário
PSAI	Poliestireno de Alto Impacto
PVC	Policloreto de Vinila
CAD	Computer-Aided Design (Desenho Assistido por Computador)
CATIA	Computer-Aided Three-dimensional Interactive Application (Aplicação Interativa Assistida por Computador em Três Dimensões)

Sumário

1	INTRODUÇÃO	9
2	TERMO DE ABERTURA DO PROJETO	11
2.1	Dados do projeto	11
2.2	Objetivos	11
2.3	Mercado-alvo	11
2.4	Requisitos	12
2.5	Justificativa	12
2.6	Indicadores	13
3	EQUIPE DE TRABALHO	14
4	PROJETO CONCEITUAL DO PRODUTO	15
4.1	Características gerais	15
4.1.1	Decomposição Inicial	15
4.1.2	Planejamento e Gerenciamento	15
4.1.3	Estrutura	16
4.1.4	Software	16
4.1.5	Hardware	16
4.1.6	Energia	17
4.1.7	Integração	18
4.2	Estrutura	19
4.2.1	Definição das Aletas	19
4.2.2	Definição da Base de Lançamento	19
4.2.2.1	Estabilidade Estrutural	19
4.2.2.2	Mecânica do Lançamento e Ajuste Angular	20
4.2.2.3	Materiais Estruturais	20
4.2.3	Desenho Técnico	21
4.3	Descrição de Hardware	23
4.3.0.0.1	Representação Esquemática Básica	26
4.3.0.0.2	Detalhes das Conexões e Pinos	27
4.3.0.0.3	Considerações sobre os Pinos do ESP32	28
4.4	Análise de Consumo Energético	30
4.5	Descrição de Software	32
4.5.1	Plano de testes	37

5	ORÇAMENTO DO PROJETO	50
6	CRONOGRAMA DO PROJETO	52
	REFERÊNCIAS	55

1 Introdução

A Universidade de Brasília (UnB), por meio da Faculdade de Ciências e Tecnologias em Engenharia (FCTE), promove uma formação interdisciplinar com foco em inovação tecnológica e desenvolvimento aplicado, integrando as engenharias Aeroespacial, Automotiva, de Energia, de Software e Eletrônica. No contexto do curso de Engenharia, a disciplina de Projeto Integrador 1 propõe a realização de projetos colaborativos, desafiando os estudantes a aplicarem conhecimentos técnicos, gerenciais e científicos na resolução de problemas reais. A ementa da disciplina compreende noções de projeto e gestão, modelos de ciclo de vida, gerenciamento de escopo, tempo, qualidade, recursos humanos e riscos, além da prática por meio de projetos interdisciplinares.

Entre as propostas de desafio prático, destaca-se o desenvolvimento de um sistema de lançamento de foguetes d'água com controle de trajetória. Essa atividade visa estimular competências de engenharia aplicada, prototipagem, controle e automação, além de considerar aspectos de segurança e reusabilidade. O objetivo do projeto é construir um foguete com propulsão hidrostática capaz de atingir distâncias predefinidas de 10m, 20m e 30m, com precisão igual ou inferior a $\pm 0,5$ m, utilizando uma base de lançamento automatizada. A solução deve assegurar distanciamento mínimo de 5 metros de pessoas envolvidas e reaproveitamento do foguete em três ciclos de lançamento.

A utilização de propulsão à base de água (ou propulsão hidrostática) como método educacional tem sido recorrente em instituições de ensino devido ao seu baixo custo, segurança e potencial para experimentação científica. Diversos trabalhos acadêmicos relatam o uso de foguetes PET e sistemas automatizados em ambientes escolares e universitários. (YUKIMITSU, 2020), do Instituto Federal de Campinas, desenvolveram uma base lançadora automatizada para participação em olimpíadas científicas, empregando sensores e microcontroladores para controle de pressão e segurança do disparo, demonstrando a viabilidade de sistemas eletromecânicos embarcados nesse tipo de aplicação. De forma semelhante, Guimarães e Francisco (GUIMARÃES; FRANCISCO, 2020) propuseram uma plataforma automatizada com redução de torque para lançamento de foguetes PET, visando maior estabilidade e controle sobre o ângulo de disparo, destacando a importância da calibração e automação nos mecanismos de acionamento.

Do ponto de vista regulatório, embora foguetes experimentais de pequeno porte não sejam classificados como artefatos sujeitos à regulação pela Agência Espacial Brasileira (AEB), normas de segurança devem ser observadas. Segundo a National Association of Rocketry (National Association of Rocketry, 2012), recomenda-se uma distância mínima de cinco metros para lançamentos de foguetes de baixa potência. Tais diretrizes são

utilizadas como base para a definição dos parâmetros de segurança neste projeto.

O desenvolvimento de soluções próprias, em detrimento do uso de sistemas prontos, é estimulado no escopo da disciplina Projeto Integrador I, promovendo originalidade, inovação e domínio tecnológico. Neste contexto, a integração entre sensores de pressão, giroscópios, acelerômetros e módulos de comunicação sem fio, todos conectados a um microcontrolador como o ESP32, permite realizar medições em tempo real, persistir dados para análises futuras e otimizar a trajetória do foguete por meio de ajustes iterativos.

Dessa forma, o presente projeto justifica-se pela sua contribuição ao ensino prático de engenharia, pelo incentivo à construção de soluções seguras, reutilizáveis e tecnicamente viáveis, e pela proposta de um projeto que combina as engenharias de Software, Automotiva, Aeroespacial, Eletrônica e Energia. Além disso, atende a uma demanda acadêmica por experiências educacionais multidisciplinares que promovam competências técnicas e habilidades de trabalho em equipe.

Dessa forma, o projeto justifica-se pela necessidade de um sistema didático acessível para o ensino prático de engenharia, que integre eletrônica, software, estruturas e energia em uma solução reutilizável e segura. A proposta substitui sistemas prontos por uma base de lançamento desenvolvida do zero, com controle automatizado e coleta de dados em tempo real, permitindo experimentação e análise. Ademais, atende à demanda acadêmica por projetos interdisciplinares, promovendo competências técnicas e habilidades de trabalho em equipe.

2 Termo de Abertura do Projeto

2.1 Dados do projeto

Nome do Projeto: Foguete d'Água com Base Automatizada

Data de abertura: 23/04/2025

Código: 2-A

Patrocinador: Universidade de Brasília

Gerente do projeto: Vitor Feijó Leonardo

Matrícula: 221008516

E-mail: 221008516@aluno.unb.br

Telefone: +55 (61) 99243-6348

2.2 Objetivos

Desenvolver, até 16 de julho de 2025, um sistema original e funcional de lançamento automatizado de foguetes d'água, com controle de trajetória baseado em dados reais (pressão, ângulo, altitude, velocidade, aceleração), assegurando a reutilização em três lançamentos com precisão de até $\pm 0,5$ metro nas distâncias de 10 m, 20 m e 30 m, respeitando o limite orçamentário de R\$ 1.000,00.

2.3 Mercado-alvo

O projeto tem como mercado-alvo principal instituições educacionais e grupos de pesquisa que atuam nas áreas de engenharia, física aplicada e educação científica, especialmente em níveis médio, técnico e superior. Entre os potenciais beneficiários estão professores e estudantes envolvidos em atividades práticas de ensino de ciências, clubes de astronomia e olimpíadas científicas, que podem utilizar o sistema como ferramenta didática para explorar conceitos de física, matemática, programação e controle de sistemas dinâmicos.

Além do ambiente acadêmico, o projeto atende também às necessidades de pesquisadores e entusiastas da engenharia experimental que necessitam de plataformas acessíveis para testes de controle de trajetória, aquisição de dados em tempo real e automação de

sistemas mecatrônicos. A proposta oferece um modelo de baixo custo e alta reusabilidade, adequado para experimentação segura em ambientes controlados.

De forma indireta, o sistema pode ainda inspirar iniciativas voltadas à popularização da ciência e inovação tecnológica, sendo compatível com projetos de extensão universitária e feiras científicas, contribuindo para a disseminação do conhecimento e estímulo à formação científica em contextos educacionais diversos.

2.4 Requisitos

Tabela 1 – Requisitos Gerais

Código	Descrição
RF1	O sistema deve executar três lançamentos reutilizáveis de um mesmo foguete d'água, programados para alcançarem 10 m, 20 m e 30 m, com tolerância de $\pm 0,5$ m.
RF2	O software embarcado deve coletar, em tempo real, sinais de volume de água, pressão interna, ângulo de lançamento, posição e altitude, velocidade e aceleração (conforme especificações de precisão).
RF3	O firmware deve armazenar os dados em um MicroSD e permitir a recuperação posterior para análise.
RF4	O módulo de processamento principal deve armazenar em arquivo JSON, garantindo integridade no histórico de cada voo.

Tabela 2 – Requisitos de Software

Código	Descrição
RQ01	Exibir gráfico de velocidade vertical vs. tempo.
RQ02	Exibir gráfico de aceleração vertical vs. tempo.
RQ03	Exibir gráfico de dispersão da trajetória no plano X e Y.
RQ04	Exibir gráfico de altitude vs. tempo.
RQ05	Exibir valores máximos e mínimos de aceleração, velocidade e ângulo.
RQ06	Exibir tempo de execução e intervalos de amostragem.
RQ07	Exportar dados do voo em JSON.
RQ08	Aplicar filtro de média móvel nos dados de voo.

Tabela 3 – Requisitos de Hardware

Código	Descrição
RH1	Microcontrolador com ADC de 12 bits ou superior, memória RAM maior que 64 kB e Flash maior que 256 kB.
RH2	Bateria capaz de alimentar todo o sistema.

Tabela 4 – Requisitos de Custos e Materiais

Código	Descrição
RC1	Custo total de componentes eletrônicos, mecânicos e estruturais não deve exceder R\$ 1.000,00.

2.5 Justificativa

O projeto justifica-se pela necessidade de promover a aplicação prática e integrada de conhecimentos das diferentes engenharias da Faculdade de Ciências e Tecnologias em

Engenharia (FCTE), por meio do desenvolvimento de uma solução original, segura e funcional para o lançamento automatizado de foguetes d'água.

Além disso, o projeto representa uma oportunidade para suprir a carência de sistemas didáticos acessíveis e reutilizáveis voltados ao ensino de física aplicada, automação e controle de trajetória em ambientes educacionais. Desse modo, integrando sensores e ferramentas de análise, a solução contribui para o avanço de práticas experimentais no ensino de engenharia e ciências, podendo ser adotada por instituições de ensino e centros de pesquisa como recurso pedagógico.

2.6 Indicadores

1. **Precisão da distância atingida:** diferença absoluta entre a distância real alcançada e as metas de 10m, 20m e 30m, com tolerância máxima de 0,5m.
2. **Número de lançamentos bem-sucedidos:** total de disparos realizados com o mesmo foguete sem falhas estruturais ou funcionais (meta: 3 lançamentos).
3. **Tempo de montagem e preparação para o lançamento:** tempo médio entre o início da montagem até a execução do disparo (em minutos).
4. **Número de dados coletados por voo:** total de amostras válidas registradas por sensores durante cada lançamento (em N leituras).
5. **Taxa de perda de dados:** percentual de dados esperados que não foram coletados ou foram invalidados por falha de sensor, ou transmissão.
6. **Tempo total de voo:** duração média entre o lançamento e o retorno do foguete ao solo, medido por sensores (em segundos).
7. **Desvio angular no lançamento:** diferença entre o ângulo configurado e o ângulo real de disparo detectado (em graus).
8. **Número de erros críticos no sistema embarcado:** quantidade de falhas que impedem a coleta, transmissão ou registro de dados em um lançamento.
9. **Número de funcionalidades do software implementadas com sucesso:** total de recursos entregues em relação ao planejado (ex.: gráficos, filtro de ruído, exportação de dados, visualização histórica, etc.).
10. **Atraso no cronograma:** dias de diferença entre o plano de entregas e a data real de finalização de cada etapa do projeto (em dias corridos).

3 Equipe de Trabalho

Tabela 5 – Composição da equipe.

Iniciais	Nome	Matrícula	Curso	Telefone	E-mail	Atribuições
AV	Arthur Vieira	23/1034064	Eng. de Software	(61) 98604-5333	231034064@aluno.unb.br	Engenheiro de Estruturas
EM	Erick Moreira	22/2022073	Eng. de Aeroespacial	(61) 99121-2563	222022073@aluno.unb.br	Engenheiro de estruturas
GC	Guilherme Carmona	22/1008070	Eng. de Aeroespacial	(61) 98128-8772	221008070@aluno.unb.br	Engenheiro de Estruturas
HM	Hugo Melo	23/1034064	Eng. de Software	(61) 99547-0505	231034064@aluno.unb.br	Gerente de <i>Software</i>
IL	Ives Lemos	22/1008122	Eng. de Aeroespacial	(61) 99966-5115	221008122@aluno.unb.br	Gerente de Estruturas
JF	João Farias	22/1022604	Eng. de Software	(61) 92002-3350	221022604@aluno.unb.br	Engenheiro de <i>Software</i>
KP	Kaed Prado	22/1008220	Eng. de Aeroespacial	(92) 98149-3839	221008220@aluno.unb.br	Engenheiro de estruturas
LJ	Leonardo Junior	23/1035428	Eng. de Software	(61) 98531-1586	231035428@aluno.unb.br	Engenheiro de Software
LB	Lucas Bottino	22/1008267	Eng. de Software	(61) 99149-8776	221008267@aluno.unb.br	Engenheiro de <i>Hardware</i>
LL	Luis Lima	22/1008285	Eng. de Software	(61) 99961-8010	221008285@aluno.unb.br	Gerente de Hardware
LA	Luiza Amorim	22/1008294	Eng. de Software	(61) 99845-4712	221008294@aluno.unb.br	Engenheiro de <i>Software</i>
MQ	Millena Queiroz	20/2046283	Eng. de Software	(61) 99250-1026	202046283@aluno.unb.br	Engenheiro de <i>Software</i>
NA	Natan Almeida	22/2006169	Eng. de Software	(61) 99841-7222	222006169@aluno.unb.br	Engenheiro de <i>software</i>
PD	Paulo Dantas	22/1022408	Eng. de Software	(61) 98156-3664	221022408@aluno.unb.br	Engenheiro de <i>Software</i>
RG	Renan Guedes	22/1031363	Eng. de Software	(61) 99542-2260	221031363@aluno.unb.br	Engenheiro de Hardware
SC	Sophia Cordeiro	22/1008454	Eng. de Aeroespacial	(18) 99783-6296	221008454@aluno.unb.br	Engenheiro de Estruturas
SS	Sophia Silva	23/1026886	Eng. de Software	(61) 98260-6252	231026886@aluno.unb.br	Engenheiro de <i>software</i>
VL	Vitor Leonardo	22/1008516	Eng. de Software	(61) 99243-6348	221008516@aluno.unb.br	Gerente do projeto

4 Projeto Conceitual do Produto

4.1 Características gerais

A Estrutura Analítica do Projeto (EAP), conforme definida pelo PMBOK Guide – Sexta Edição ([Project Management Institute, 2017](#)), consiste em uma decomposição hierárquica e orientada a entregas do escopo total do projeto. Sua função é organizar e subdividir o trabalho em partes menores e gerenciáveis, facilitando o planejamento, a execução eo controle das entregas do projeto.

A seguir, apresenta-se a EAP desenvolvida para o projeto *Foguete d'Água com Base Automatizada*, estruturada com base em seis pacotes principais de trabalho, que refletem os pilares técnicos e gerenciais do projeto.

4.1.1 Decomposição Inicial

A decomposição do escopo do projeto resultou nos seguintes pacotes principais: Planejamento e Gerenciamento, Estruturas, Software, Hardware, Energia e Integração. A Figura 1 apresenta o primeiro e o segundo níveis da EAP.

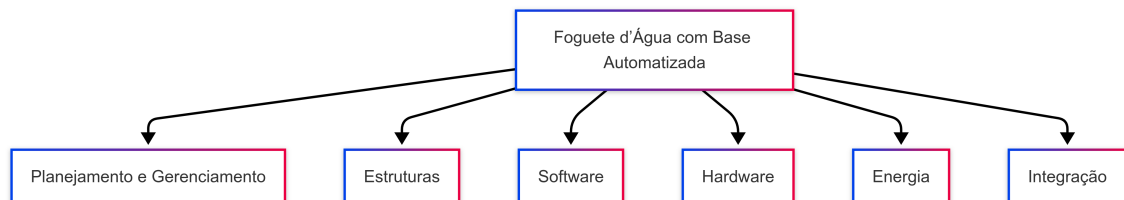


Figura 1 – EAP Geral

4.1.2 Planejamento e Gerenciamento

Este pacote de trabalho contempla os processos de iniciação, planejamento e monitoramento do projeto. Abrange a elaboração do Termo de Abertura do Projeto (TAP), a consolidação da EAP e dos cronogramas setoriais, o planejamento orçamentário, os relatórios de acompanhamento (planejado x realizado) e as atividades de encerramento, como eventos de avaliação SWOT, lições aprendidas e avaliação de desempenho da equipe, conforme a Figura 2.



Figura 2 – Pacote de Trabalho 1.1 – Planejamento e Gerenciamento

4.1.3 Estrutura

Responsável pela modelagem e construção da fuselagem do foguete e da base física de lançamento. Este pacote inclui atividades como elaboração de desenhos técnicos em CAD, levantamento de materiais, montagem estrutural, e realização de experimentos e testes de integração estrutural. Também contempla a avaliação do desempenho de fornecedores, conforme ilustrado na Figura 3.



Figura 3 – Pacote de Trabalho 1.2 – Estruturas

4.1.4 Software

Este pacote compreende a elicitação de requisitos funcionais e não funcionais, a modelagem da arquitetura do sistema, a codificação e testes de software. Inclui ainda a elaboração de diagramas (casos de uso, estados, BPMN), BACKLOG, DER, protótipos navegáveis e relatórios de testes de unidade e integração, conforme apresentado na Figura 4.

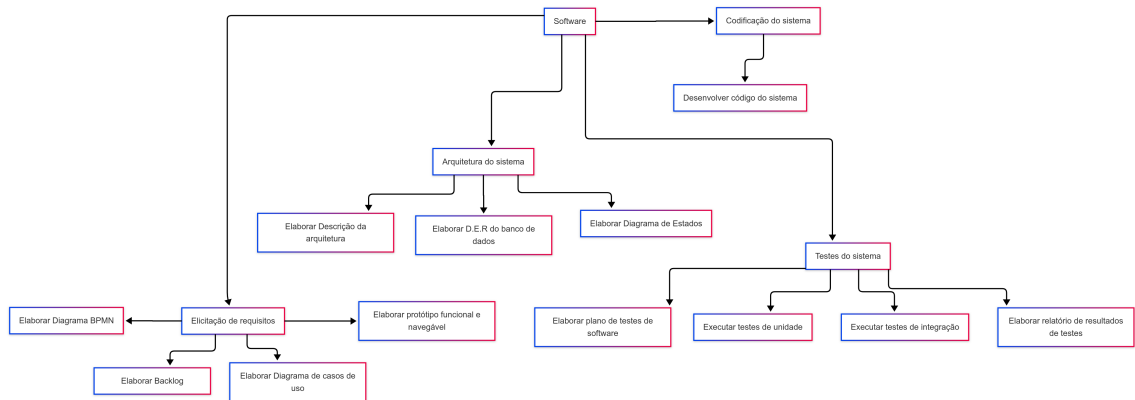


Figura 4 – Pacote de Trabalho 1.3 – Software

4.1.5 Hardware

Este pacote contempla a concepção eletrônica do sistema, incluindo a elaboração de diagramas de blocos e esquemáticos, a instalação de sensores e atuadores no foguete e na base de lançamento, além da realização de experimentos de hardware e de integração. Envolve também a documentação técnica e a avaliação do desempenho dos fornecedores, conforme Figura 5.



Figura 5 – Pacote de Trabalho 1.4 – Hardware

4.1.6 Energia

Foca na análise do consumo energético do sistema, na seleção e validação da fonte de alimentação e na condução de experimentos relacionados à autonomia e estabilidade energética. Assim como nas demais frentes técnicas, inclui relatório de desempenho dos fornecedores de componentes de energia, conforme Figura 6.

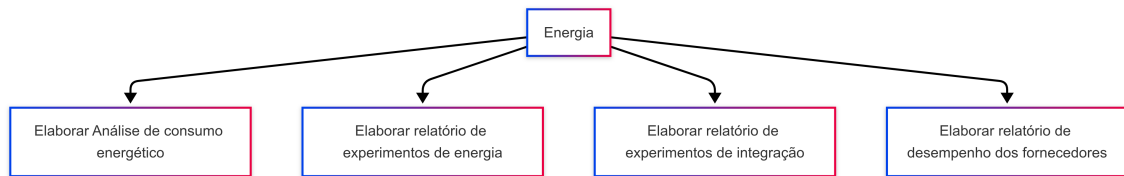


Figura 6 – Pacote de Trabalho 1.5 – Energia

4.1.7 Integração

Este pacote agrupa atividades de integração entre as frentes técnicas, validação dos critérios de sucesso do projeto (precisão de trajetória, reutilização, segurança), além da preparação da apresentação final e do vídeo demonstrativo. Essa fase garante que o sistema na totalidade atenda ao escopo e aos requisitos definidos, conforme representado na Figura 7.

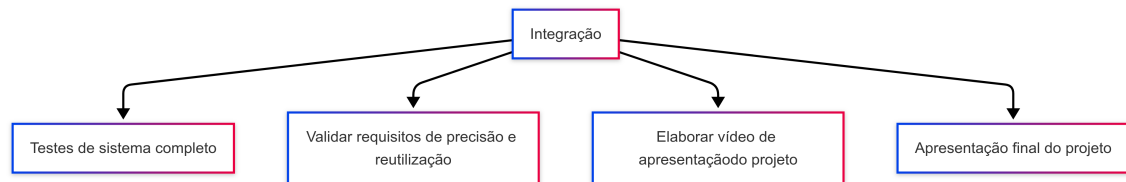


Figura 7 – Pacote de Trabalho 1.6 – Integração

4.2 Estrutura

4.2.1 Definição das Aletas

As aletas exercem um papel fundamental na estabilidade aerodinâmica de foguetes. Sua principal função é deslocar o centro de pressão (CP) para uma posição abaixo do centro de massa (CM), garantindo assim a correção de ângulos de ataque indesejados durante o voo. Para cumprir esse papel de forma eficaz, é essencial que as aletas sejam construídas com materiais que combinem baixa densidade, elevada rigidez e espessura reduzida, de modo a minimizar o peso e a interferência aerodinâmica.

Ademais, a resistência mecânica do material é um fator determinante, uma vez que o foguete está sujeito a impactos significativos durante o pouso. Após analisar diferentes opções, optamos pelo poliestireno de alto impacto (PSAI) para a fabricação das aletas, por oferecer um bom equilíbrio entre rigidez, peso e resistência ao impacto.

Outros materiais, como o PVC rígido ou plásticos leves de engenharia, também foram considerados, entretanto o PSAI se mostrou mais adequado para o projeto. A escolha inadequada do material poderia levar a deformações durante o voo ou fraturas nas aletas, comprometendo a trajetória e a reutilização do foguete.

Dessa forma, a definição do material das aletas considerou não apenas o desempenho aerodinâmico, mas também a integridade estrutural ao longo de múltiplos lançamentos, garantindo que o projeto atenda aos requisitos de estabilidade e durabilidade.

4.2.2 Definição da Base de Lançamento

4.2.2.1 Estabilidade Estrutural

A concepção estrutural da base de lançamento prioriza a estabilidade como um critério fundamental, influenciando diretamente a precisão e segurança de sua operação. A decisão de uma configuração com base de apoio quadrada, materializada em tubos de PVC, demonstrou-se suficiente e superior em relação a geometrias alternativas, como a de tripé, sob diversos princípios da estática.

A geometria quadrada proporciona uma área de contato com o solo significativamente maior, otimizando a distribuição das cargas estáticas do foguete e das cargas dinâmicas causadas pelo lançamento. Tal configuração minimiza a suscetibilidade ao tombamento, assegurando que o centro de gravidade do sistema foguete-base permaneça contido no perímetro de apoio, mesmo sob a influência de perturbações externas, como rajadas de vento ou o impulso do lançamento. Adicionalmente, o projeto contempla a possibilidade de ancoragem ao solo ou a uma placa de madeira por meio de grampos, o que eleva substancialmente a resistência a deslocamentos indesejados.

Em contrapartida, uma estrutura do tipo tripé, embora apresente estabilidade intrínseca em superfícies irregulares, possui uma área de projeção da base de apoio potencialmente menor, o que a torna mais vulnerável a momentos fletores induzidos por forças laterais.

A decisão em favor do modelo de base quadrada é reforçada pela consideração da estabilidade dimensional. O design incorpora um elemento de reforço estrutural, um braço de suporte, cuja função é garantir a rigidez do sistema, prevenindo a deflexão do tubo de lançamento sob a carga do foguete. Esta deformação, comum em estruturas mais simples, comprometeria a manutenção do ângulo de lançamento de 45° , impactando negativamente a precisão do alcance.

Conclui-se, portanto, que a geometria quadrada adotada não apenas otimiza a estabilidade contra o tombamento, mas também preserva a integridade estrutural necessária para a consistência do ângulo de lançamento, um parâmetro crítico para o controle de trajetória requerido pelo projeto.

4.2.2.2 Mecânica do Lançamento e Ajuste Angular

A dinâmica do lançamento de projéteis é regida por princípios da mecânica clássica, nos quais o ângulo de lançamento funciona como uma variável determinante do alcance horizontal. Para uma velocidade de ejeção constante, a trajetória parabólica descrita pelo foguete atinge seu alcance máximo quando o ângulo de lançamento é de 45 graus em relação ao plano horizontal. Qualquer desvio deste ângulo pode resultar em uma redução do alcance potencial.

Esta decisão estratégica simplifica a complexidade mecânica da base, elimina fontes potenciais de erro associadas a juntas móveis e garante a constância do ângulo em todos os lançamentos. Tal abordagem permite que o controle da trajetória e do alcance seja exclusivo pela variação da pressão de lançamento, conforme previsto na estratégia de operação.

4.2.2.3 Materiais Estruturais

A escolha do Policloreto de Vinila (PVC) como material principal justificada por um conjunto favorável de propriedades. A principal vantagem do PVC é sua notável facilidade de manuseio e montagem, que demanda apenas ferramentas simples, como serras manuais, lixas e adesivos específicos para a união dos componentes. Adicionalmente, o baixo custo e a ampla disponibilidade comercial destes componentes de PVC asseguram a viabilidade econômica do projeto.

Outra opção seria materiais metálicos, que ofereçam resistência mecânica superior, porém implicariam em um aumento na complexidade de fabricação e nos custos. A ma-

deira, por sua vez, apresentaria maior massa e suscetibilidade à degradação por umidade, um fator relevante no contexto de foguetes com propulsão de água.

A capacidade de carga do PVC, ainda que inferior à dos metais, é adequada e segura para a pressão e as cargas dinâmicas envolvidas no lançamento, sendo um material padrão em projetos educacionais e competições, como a Mostra Brasileira de Foguetes (MOBFOG).

4.2.3 Desenho Técnico

A elaboração de um desenho técnico, especialmente por meio de modelagem 3D, é uma etapa significativa antes da construção da estrutura de um projeto. Possuir uma representação de como o foguete e sua plataforma de lançamento de PVC serão permite visualizar todo o projeto de forma clara e precisa, antecipando a aparência e disposição dos componentes.

Além disso, o desenho técnico atua como um guia definitivo para a construção, onde cada etapa segue uma norma conforme descrita. A visualização inicial por meio do desenho técnico permite encontrar diferenças, erros de tamanho e incompatibilidades entre as peças antes mesmo da montagem propriamente dita. Ao corrigir essas discrepâncias antecipadamente, é possível economizar materiais e reduzir o tempo necessário para alterações durante os testes.

Com a ajuda do software CATIA, foi possível fazer a representação 3D do modelo do foguete, junto à sua base. Foram utilizados os tamanhos reais das peças escolhidas para a confecção do modelo. Algumas peças, para ajudar na fidedignidade do projeto de CAD como a vida real, foram retiradas diretamente do site TraceParts, com as devidas proporções (diâmetro de 20mm, ou 3/12"). A unidade adotada nas figuras do desenho técnico é mm.

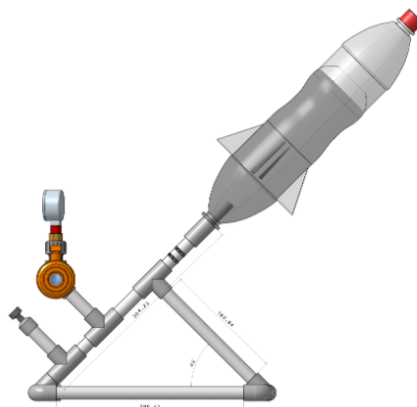


Figura 1: Vista lateral do desenho técnico.

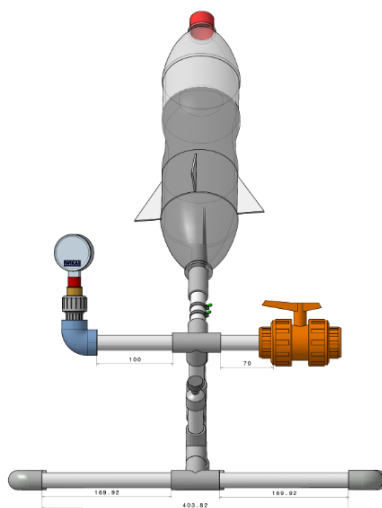


Figura 2: Vista frontal do desenho técnico.

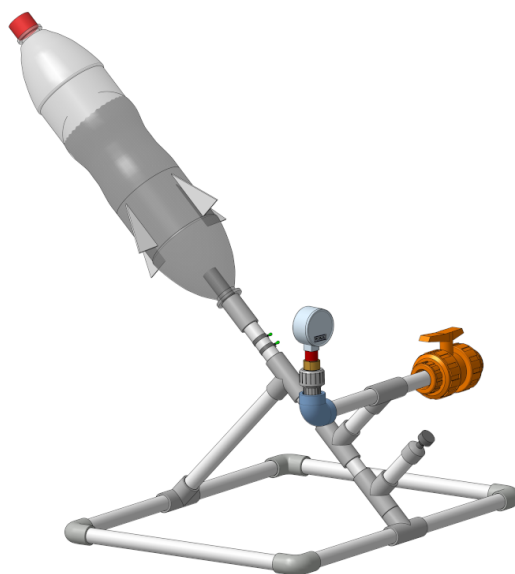


Figura 3: Vista isométrica do desenho técnico.

4.3 Descrição de Hardware

O objetivo principal do hardware é fornecer os meios eletrônicos e físicos para coletar os dados necessários para o controle de trajetória do foguete d'água e para automatizar o processo de lançamento. Isso envolve a integração de sensores para medir parâmetros como pressão, ângulo, altitude, velocidade e aceleração.

O hardware é projetado para trabalhar em conjunto com o software, onde os dados coletados pelos sensores são processados e utilizados para analisar trajetória do foguete. A escolha dos componentes de hardware é feita para garantir que eles atendam aos requisitos de desempenho do software, como a precisão das medições e a armazenar os dados.

Para cumprir o objetivo de coletar dados de voo e controlar o sistema de lançamento, o hardware é implementado utilizando o microcontrolador ESP32 como o componente central de processamento. O desenvolvimento do código para o ESP32 será realizado na Arduino IDE (Integrated Development Environment), uma plataforma de desenvolvimento integrada que simplifica significativamente o processo de escrita, compilação, upload e depuração do código para microcontroladores. A escolha da Arduino IDE se deve à sua facilidade de uso, vasta comunidade de suporte e disponibilidade de bibliotecas, o que acelera o desenvolvimento e reduz a complexidade do projeto. A linguagem de programação utilizada será o "C", devido à sua eficiência, controle de baixo nível e adequação para sistemas embarcados onde o desempenho e o uso eficiente de recursos são críticos.

O microcontrolador ESP32 é responsável por orquestrar a coleta, o pré-processamento e o armazenamento dos dados provenientes do sensor. Para facilitar a interação com os diversos periféricos e garantir a modularidade e a reutilização do código, serão utilizadas bibliotecas específicas:

Para a comunicação com o módulo de cartão SD, será utilizada a biblioteca SD.h, que fornece um conjunto robusto de funções para leitura e escrita de dados em cartões SD no formato FAT32. Essa biblioteca permite a criação, abertura, leitura, escrita e fechamento de arquivos, bem como a manipulação de diretórios, garantindo a persistência dos dados de voo para análise posterior.

Para a leitura dos dados do sensor MPU-6500, será utilizada a biblioteca Adafruit MPU6050 (ou similar), que abstrai a complexidade da comunicação I2C com o sensor e fornece funções para a obtenção de dados de aceleração e velocidade angular em três eixos. Essa biblioteca simplifica a calibração do sensor e a conversão dos dados brutos em unidades físicas, facilitando o desenvolvimento do firmware.

O sensor MPU-6500, um componente essencial para a medição da orientação e do movimento do foguete, é instalado estrategicamente no foguete para capturar com precisão a aceleração e a velocidade angular durante o voo. Os dados coletados por este

sensor são cruciais para a reconstrução da trajetória do foguete e para a análise do seu desempenho. Especificamente, o MPU-6500 fornece dados de aceleração linear nos três eixos cartesianos (x, y e z), permitindo determinar as forças que atuam sobre o foguete em cada direção, através da aplicação da segunda lei de Newton. A velocidade angular, também medida nos três eixos, é fundamental para compreender a rotação e a estabilidade do foguete durante o voo. A integração temporal dos dados de aceleração, combinada com a orientação obtida da velocidade angular, possibilita o cálculo do deslocamento do foguete ao longo do tempo, fornecendo informações detalhadas sobre a sua posição e trajetória no espaço. Simultaneamente, um módulo de leitura de cartão SD é integrado ao sistema para fornecer um meio de armazenamento local e não volátil para os dados de voo, atuando como um backup e garantindo que nenhum dado crítico se perca, mesmo em caso de falhas.

A arquitetura do firmware seguirá os princípios de sistemas de tempo real, priorizando a eficiência e o determinismo na execução das tarefas. O firmware será estruturado em um loop principal contínuo e determinístico, responsável pela execução cíclica das seguintes tarefas:

Leitura dos dados dos sensores: Os dados dos sensores, incluindo o MPU-6500, são amostrados periodicamente com uma frequência predefinida para garantir a captura adequada da dinâmica do voo.

Pré-processamento dos dados: Os dados brutos dos sensores podem ser filtrados ou convertidos em unidades físicas, se necessário, para reduzir o ruído e melhorar a precisão.

Deteção de eventos: O firmware monitora continuamente os dados dos sensores em busca de eventos significativos, como o início do lançamento, que podem ser detectados por variações bruscas na aceleração.

Armazenamento condicional dos dados: Os dados são armazenados no cartão SD apenas quando eventos significativos são detectados ou em intervalos regulares predefinidos, otimizando o uso do espaço de armazenamento e garantindo a preservação dos dados relevantes.

Essa abordagem de firmware em tempo real permite uma resposta rápida e eficiente aos eventos do voo, garantindo a coleta confiável dos dados e o controle preciso do sistema.

Seleção dos Componentes de Hardware

A escolha dos componentes de hardware é baseada em objetivos específicos e na necessidade de criar um sistema coeso e eficiente.

Microcontrolador ESP32: Escolhido por sua capacidade de processamento e suporte para sensores e atuadores.

Sensores (MPU-6500): Selecionados por sua precisão e capacidade de fornecer

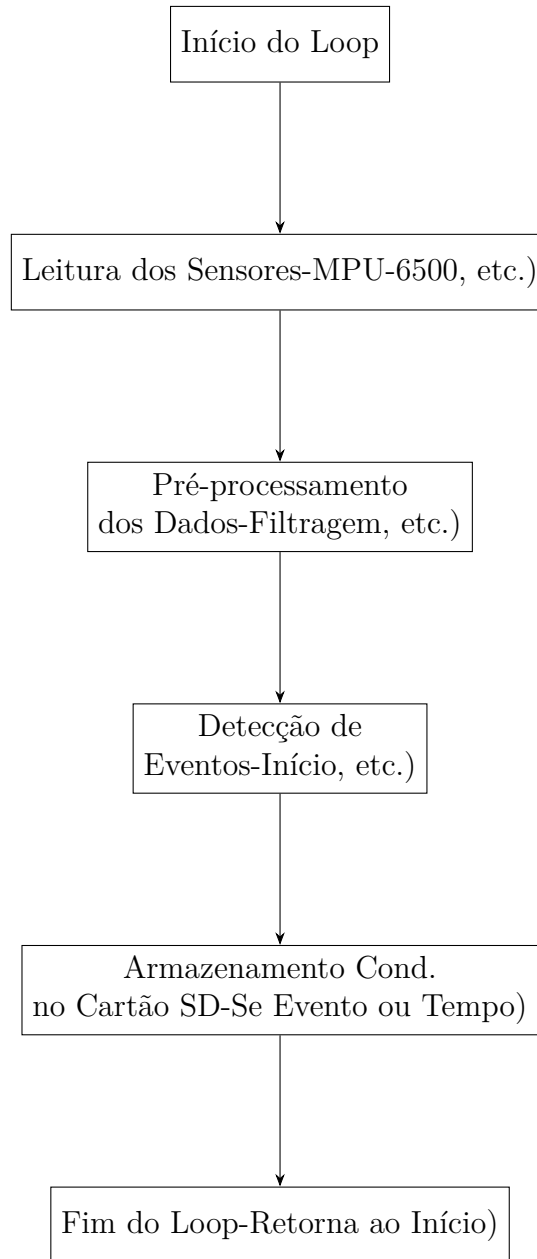


Figura 8 – Diagrama de Blocos do Firmware

dados confiáveis sobre o movimento do foguete.

Módulo de cartão SD: Selecionados por sua capacidade de armazenar dados coletados em um cartão SD, trazendo portabilidade ao sistema.

Fonte de Energia: Para energizar todo o sistema, será utilizada uma bateria LiPo de 1 célula (1S) com tensão de 4.2V. A alimentação será fornecida à entrada Vin de 3.3V do ESP32, que possui um regulador de tensão interno capaz de lidar com a tensão ligeiramente superior da bateria, garantindo a operação segura dos componentes.

Nesta etapa de seleção de componentes de hardware, estamos realizando uma abstração das complexidades inerentes ao fornecimento de energia para um sistema embar-

cado. Fatores como dimensionamento preciso da bateria, regulação de tensão para outros componentes, gerenciamento de carga/descarga, eficiência energética e dissipação de calor são considerações cruciais que impactam diretamente a estabilidade e a confiabilidade do sistema. No entanto, o detalhamento aprofundado dessas considerações, bem como a análise completa do sistema de energia, serão abordados na seção dedicada à "Energia" deste documento.

A combinação desses componentes permite a criação de um sistema de hardware robusto e eficiente, capaz de atender aos requisitos do projeto.

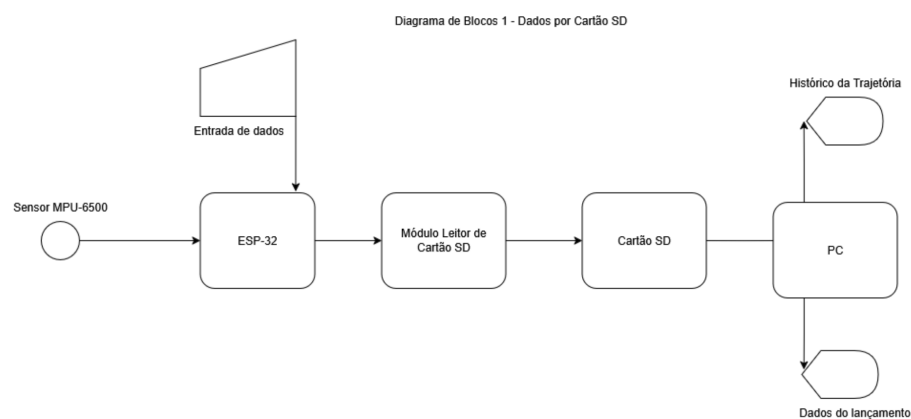


Figura 9 – Diagrama de Blocos do Hardware

Esta seção detalha as conexões elétricas entre os componentes do sistema. É crucial observar que as informações fornecidas aqui são genéricas e podem variar dependendo dos modelos exatos dos componentes utilizados. Sempre consulte os datasheets dos componentes para obter informações precisas sobre os pinos e as especificações elétricas.

4.3.0.0.1 Representação Esquemática Básica

A Figura 10 apresenta um diagrama esquemático simplificado das conexões entre os principais componentes do sistema.

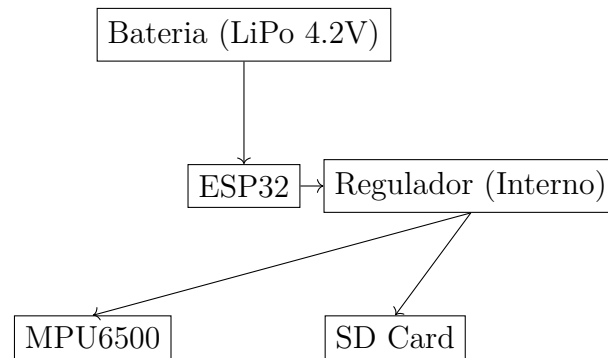


Figura 10 – Esquemático Básico de Conexões

4.3.0.0.2 Detalhes das Conexões e Pinos

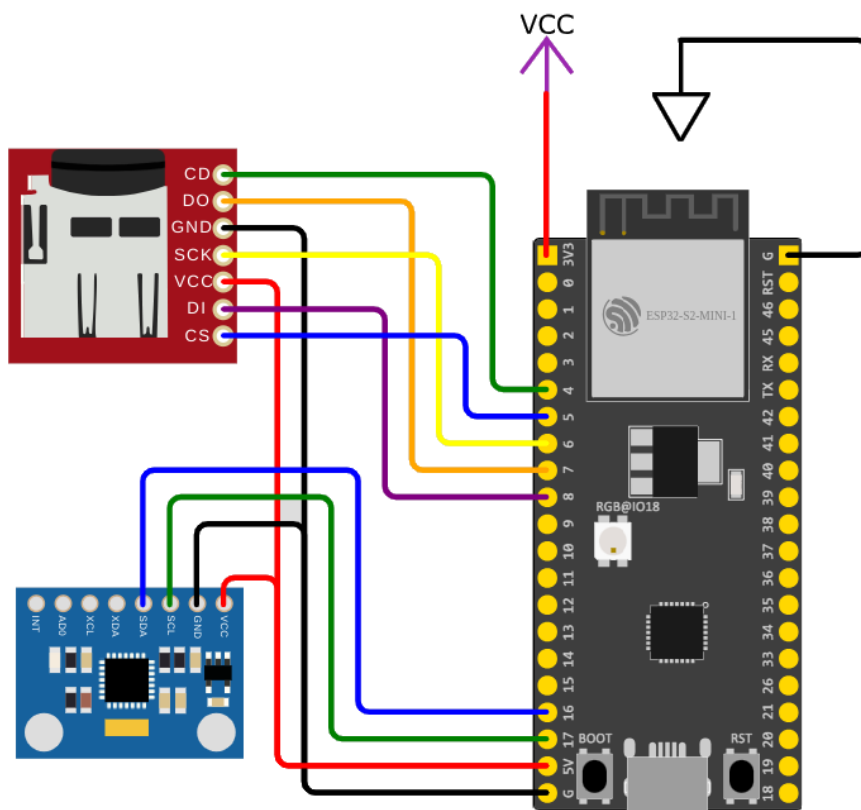


Figura 11 – Esquemático de Conexões

Bateria LiPo (4.2V) para ESP32:

Bateria Positivo (+) → ESP32 Vin: A entrada Vin do ESP32 aceita tensões mais altas e possui um regulador interno para fornecer a tensão de operação de 3.3V.

Bateria Negativo (-) → ESP32 GND: Todos os dispositivos devem compartilhar um terra comum para garantir o correto funcionamento do circuito.

ESP32 para MPU-6500:

O MPU-6500 utiliza o protocolo de comunicação I2C.

ESP32 SDA pin → MPU6500 SDA pin: O pino SDA (Serial Data) é utilizado para a transferência de dados seriais.

ESP32 SCL pin → MPU6500 SCL pin: O pino SCL (Serial Clock) é utilizado para a sincronização da transferência de dados.

ESP32 3.3V pin → MPU6500 VCC pin: O pino VCC fornece a alimentação de 3.3V necessária para o funcionamento do sensor.

ESP32 GND pin → MPU6500 GND pin: O pino GND fornece o terra para o sensor.

ESP32 para Módulo de Cartão SD:

O módulo de cartão SD utiliza o protocolo de comunicação SPI.

ESP32 MOSI pin → SD Card Module MOSI pin: O pino MOSI (Master Out Slave In) é utilizado para o ESP32 enviar dados para o cartão SD.

ESP32 MISO pin → SD Card Module MISO pin: O pino MISO (Master In Slave Out) é utilizado para o cartão SD enviar dados para o ESP32.

ESP32 SCK pin → SD Card Module SCK pin: O pino SCK (Serial Clock) é utilizado para a sincronização da transferência de dados.

ESP32 CS pin → SD Card Module CS pin (Chip Select): O pino CS é utilizado para selecionar o módulo de cartão SD. Este pino pode variar dependendo do módulo utilizado.

ESP32 3.3V pin → SD Card Module VCC pin: O pino VCC fornece a alimentação de 3.3V necessária para o funcionamento do módulo.

ESP32 GND pin → SD Card Module GND pin: O pino GND fornece o terra para o módulo.

4.3.0.0.3 Considerações sobre os Pinos do ESP32

ESP32 Vin: A entrada Vin é projetada para aceitar tensões mais altas que 3.3V e possui um regulador de tensão interno para fornecer a tensão de operação adequada para o ESP32.

ESP32 3.3V: Os pinos de saída de 3.3V do ESP32 são utilizados para alimentar os sensores e o módulo de cartão SD.

ESP32 GND: É fundamental que todos os dispositivos no circuito compartilhem um terra comum para garantir o correto funcionamento e evitar danos aos componentes.

ESP32 Pinos I2C: Os pinos SDA e SCL para a comunicação I2C podem variar

dependendo do modelo específico do ESP32. É comum utilizar os pinos GPIO21 (SDA) e GPIO22 (SCL), mas é essencial verificar o datasheet do seu ESP32.

ESP32 Pinos SPI: Os pinos MOSI, MISO e SCK para a comunicação SPI geralmente são fixos para a interface SPI principal do ESP32. No entanto, o pino CS (Chip Select) pode ser configurado em qualquer pino digital disponível.

4.4 Análise de Consumo Energético

Para que o dimensionamento energético possa ser feito, todos os componentes do sistema que consumirão energia, como sensores, microcontroladores, atuadores e módulos de armazenamento de dados devem ser listados. A Tabela 6 consolida as principais informações elétricas dos dispositivos utilizados para a realização dos cálculos.

Tabela 6 – Informações elétricas dos componentes

Nome	Tensão (V)	Corrente (mA)	Tempo estimado (s)
ESP-32	3.3	160	30
MPU-6500	3.3	4	30
SD	3.3	80	30

A energia consumida por cada componente foi calculada utilizando a fórmula:

$$E = V \cdot I \cdot t \quad (4.1)$$

onde:

Os resultados do cálculo da energia consumida por componente são apresentados na Tabela 7.

Tabela 7 – Energia consumida por componente

Componente	Energia consumida (J)
ESP-32	15.84
MPU-6500	0,396
SD	7,92

O consumo total de energia consiste na soma da energia de todos os componentes. Com isso, obteve-se um total de 24,156 J.

Para converter o consumo energético total de Joules para Watt-hora (Wh), a relação

$$1 \text{ Wh} = 3600 \text{ J} \quad (4.2)$$

será utilizada. Assim, o consumo total em Watt-hora é:

$$24,156 \text{ J} / 3600 \text{ J/Wh} = 0,00671 \text{ Wh} \quad (4.3)$$

O ONS (Operador Nacional do Sistema Elétrico Brasileiro) estabelece que o sistema elétrico deve operar com uma margem de segurança de estabilidade de tensão de pelo menos 6%. Nesse sentido, para garantir uma maior segurança, usaremos 25% de margem para a escolha da fonte. Portanto, a energia mínima que a fonte deve fornecer é:

$$0,00671 \text{ Wh} \times 1.25 = 0,0083875 \text{ Wh} \quad (4.4)$$

A fonte de alimentação deve fornecer minimamente 0,0083875 Wh de energia a uma tensão de 3,3 V. Assim, a Capacidade (Ah) será:

$$\text{Capacidade (Ah)} = \frac{0,0083875 \text{ Wh}}{3,3 \text{ V}} = 0,00254 \text{ Ah} = 2,54 \text{ mAh} \quad (4.5)$$

Dessa forma, uma bateria comum de 100 mAh é mais do que o suficiente para suprir a demanda energética do sistema, com ampla margem de segurança.

Com base no consumo estimado de corrente ($\sim 245 \text{ mA}$ no total), a escolha de uma fonte com tensão de 3,3 V e corrente mínima de 300 mA garante estabilidade no fornecimento de energia e elimina a necessidade de reguladores de tensão adicionais. Essa escolha também contribui para reduzir perdas por conversão e aquecimento.

Para garantir a rastreabilidade e a segurança do sistema embarcado, foram implementadas rotinas de monitoramento via software. O microcontrolador ESP32 possui um conversor analógico-digital interno que permite medir a tensão da bateria em tempo real. Além disso, a contagem de tempo desde a inicialização do sistema pode ser obtida via funções nativas da ESP-IDF. Os dados são armazenados no cartão SD para posterior análise, com a possibilidade de um script Python para processar e visualizar os dados em gráficos, facilitando a interpretação dos resultados durante os testes e validações.

Embora o foguete ainda não esteja finalizado para a realização dos testes de campo, é esperado que o consumo de energia real apresente variações pequenas em relação aos valores teoricamente estimados. Isso ocorre devido a diversos fatores amplamente documentados na literatura sobre sistemas embarcados, como a variação de consumo dinâmico dos componentes, oscilações na tensão de alimentação dos equipamentos, imprecisão na especificação dos fabricantes, dentre outros problemas.

4.5 Descrição de Software

O pacote de trabalho de Planejamento e Gerenciamento foi modelado utilizando a notação BPMN, conforme ilustrado na Figura 12. A utilização do BPMN permite representar de forma clara e padronizada os processos do projeto, facilitando a compreensão, a análise e a comunicação entre os envolvidos. Por meio desse modelo, é possível visualizar as atividades, os responsáveis, os fluxos de informações e as dependências, contribuindo para uma gestão mais eficiente e alinhada aos objetivos do projeto.

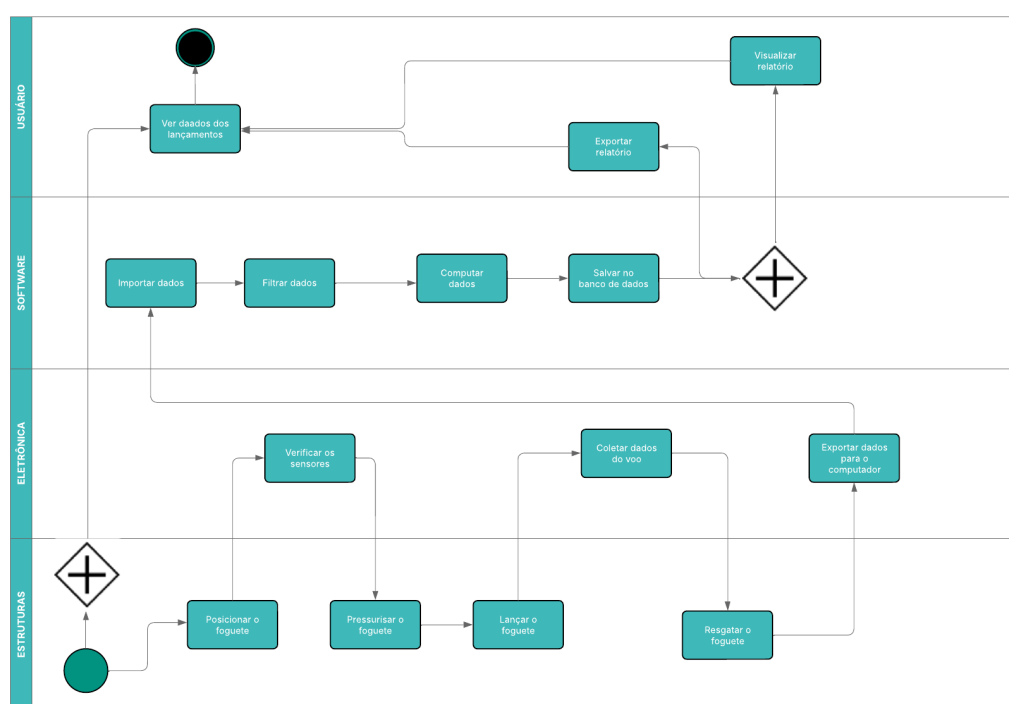


Figura 12 – 1.1 – BPMN

O pacote MOSCOW é uma técnica de priorização de requisitos que classifica as funcionalidades em quatro categorias: Must have (deve ter), Should have (deveria ter), Could have (poderia ter) e Won't have this time (não terá desta vez). Essa abordagem ajuda a focar no que é essencial para o sucesso do projeto, garantindo que os recursos sejam alocados de forma eficiente. A Figura 8 ilustra a aplicação dessa técnica no contexto do projeto.

Tabela 8 – Tabela de Requisitos do Projeto

ID	DESCRIÇÃO	PRIORIDADE
RQ01	Importar dados de voo em JSON de dispositivo externo	Must have
RQ02	Exibir gráfico de velocidade vertical vs. tempo.	Must have
RQ03	Exibir gráfico de aceleração vertical vs. tempo.	Must have
RQ04	Exibir gráfico de dispersão da trajetória no plano X e Y.	Must have
RQ05	Exibir gráfico de altitude vs. tempo.	Must have
RQ06	Exibir valores máximos e mínimos de aceleração, velocidade e ângulo.	Should have
RQ07	Exibir tempo de execução e intervalos de amostragem.	Should have
RQ08	Exportar dados do voo em JSON.	Must have
RQ09	Importar arquivos JSON para comparação e simulação.	Must have
RQ10	Aplicar filtro de média móvel nos dados dos sensores.	Should have

Os requisitos não-funcionais são critérios que definem a qualidade e as restrições do sistema, como desempenho, segurança, usabilidade e portabilidade. Eles são essenciais para garantir que o sistema atenda às expectativas dos usuários e funcione de maneira eficiente em diferentes ambientes. A Tabela 9 apresenta os requisitos não-funcionais identificados para o projeto.

Tabela 9 – Requisitos Não-Funcionais

ID	DESCRIÇÃO
RNF01	Os dados dos lançamentos devem ser armazenados localmente de forma que não possam ser corrompidos em caso de desligamento inesperado.
RNF02	O software deve validar a integridade dos arquivos JSON antes de processar os dados.
RNF03	O software deve ser multiplataforma, funcionando em pelo menos Windows, Linux e MacOS.
RNF04	Não deve depender de conexão com internet para funcionar.
RNF05	A geração de relatórios e gráficos não deve exceder 3 segundos para arquivos de até 100 lançamentos.
RNF06	A interface gráfica (GUI) deve ser intuitiva, com botões claros para importar dados, gerar gráficos e acessar os lançamentos anteriores.
RNF07	O CLI deve ter comandos simples.

O pacote de Casos de Uso é uma técnica de modelagem que descreve as interações entre os usuários (atores) e o sistema, detalhando como os requisitos funcionais serão atendidos. Os casos de uso ajudam a identificar as funcionalidades essenciais do sistema e a garantir que todas as partes interessadas tenham uma compreensão clara dos objetivos do projeto. A Figura 13 apresenta um exemplo de diagrama de casos de uso utilizado no projeto.

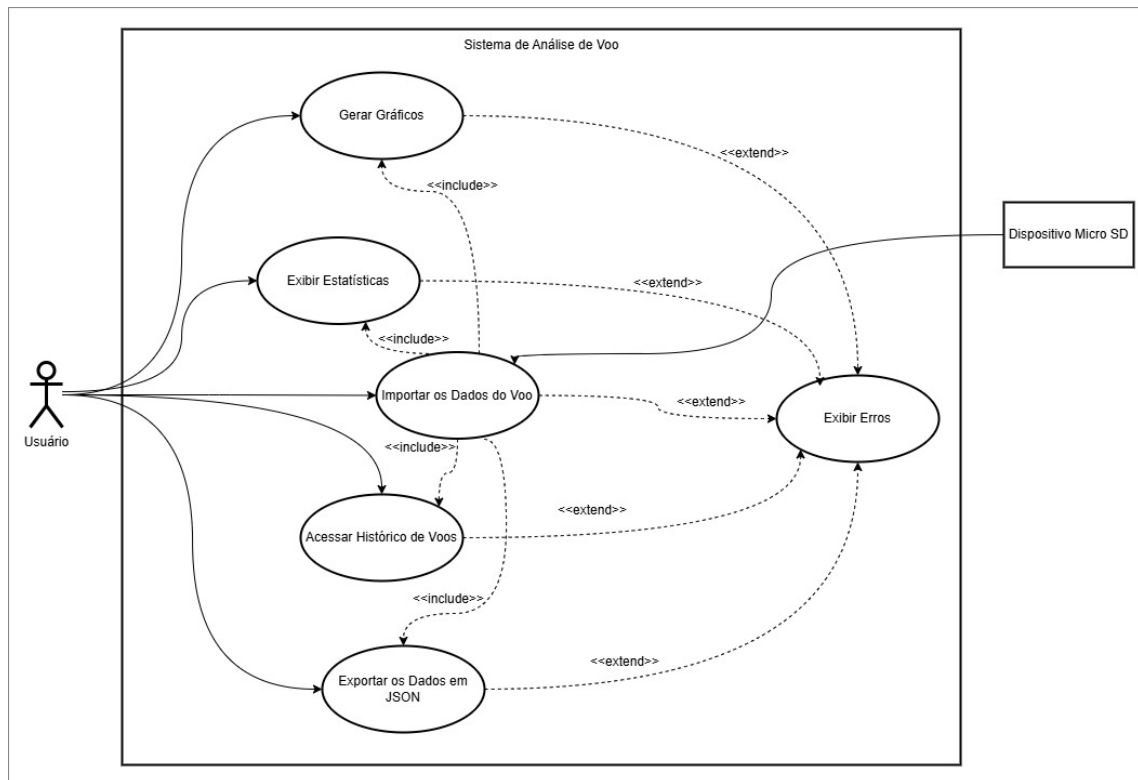


Figura 13 – 1.3 – Casos de Uso

O Diagrama de Entidade-Relacionamento (DER) é uma técnica de modelagem de dados que representa as entidades do sistema e os relacionamentos entre elas. É fundamental para a construção do banco de dados e para garantir que os dados sejam organizados de forma eficiente. A Figura 14 ilustra um exemplo de DER utilizado no projeto.

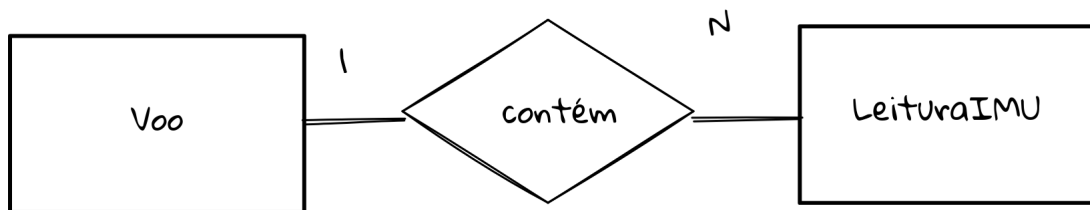


Figura 14 – 1.3 – Diagrama de Entidade-Relacionamento

Após isso, podemos modelar os atributos de cada entidade, conforme os dados que receberemos da ERP32, que calculará movimentos de unidade de medição inercial pelo sensor de 6 eixos, como o acelerômetro e o giroscópio. A Figura 15 apresenta um exemplo de atributos modelados para as entidades do sistema.

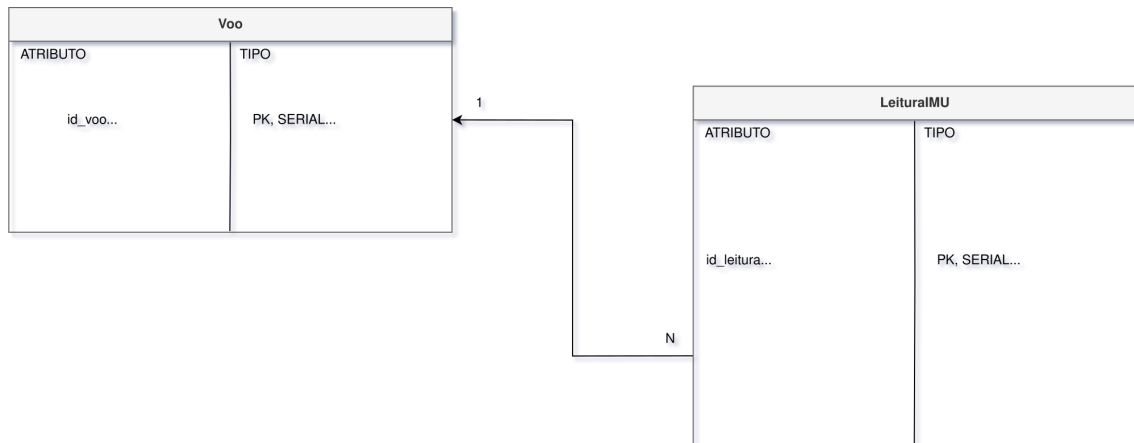


Figura 15 – 1.3 – Atributos das Entidades

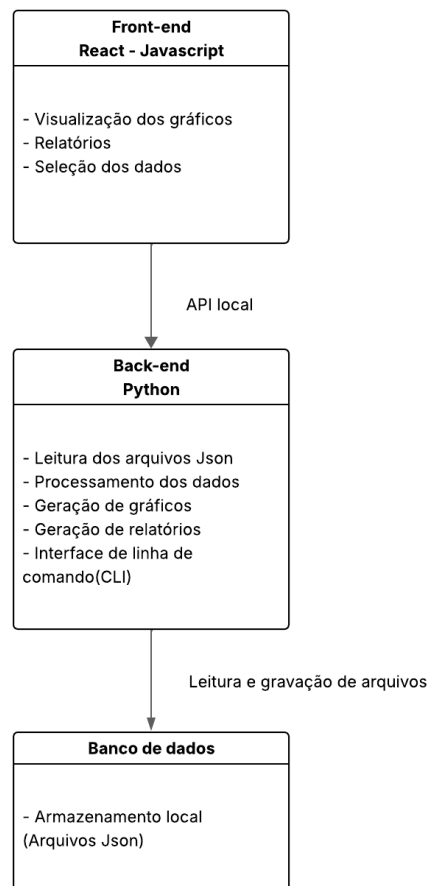


Figura 16 – Arquitetura do Software

O padrão arquitetural escolhido é o Monolítico, por se tratar de um sistema simples, com poucos módulos e baixa complexidade. A adoção de uma arquitetura mais robusta, como microsserviços, não se justifica neste contexto, uma vez que todo o processamento ocorre localmente e o software não possui dependências distribuídas.

A arquitetura monolítica permite concentrar todas as funcionalidades como leitura de dados, processamento, geração de relatórios e apresentação dos resultados em um único sistema, facilitando o desenvolvimento, testes e manutenção dentro dos requisitos do projeto, como visto na Figura 16.

As linguagens de programação escolhidas para o desenvolvimento do software são Python e JavaScript, cada uma com suas responsabilidades específicas dentro do sistema.

Python é responsável pelo desenvolvimento do backend e da interface de linha de comando (CLI). Utilizado para processamento dos dados, geração de relatórios, análises estatísticas e manipulação dos arquivos JSON. Utilizamos as bibliotecas Pandas para manipulação e análise de dados. NumPy para cálculos matemáticos e operações com arrays. E Matplotlib para criação de gráficos e visualizações dos dados.

JavaScript é utilizado no desenvolvimento do frontend (GUI), através da biblioteca React, para apresentar visualmente os dados dos lançamentos de forma interativa e amigável.

Neste projeto, não será utilizado um banco de dados tradicional. Os dados dos lançamentos serão armazenados localmente em arquivos JSON, por se tratar de uma solução leve, simples e suficiente para o volume de dados do projeto. Cada arquivo JSON conterá os dados de um lançamento específico, organizados de forma que possam ser facilmente acessados tanto pela CLI quanto pela interface gráfica.

4.5.1 Plano de testes

CT01 - Importação de Arquivo JSON Válido	
Tipo	Teste de sistema
Objetivo	Verificar se o sistema é capaz de importar corretamente um arquivo JSON com dados válidos.
Pré-condições	O sistema deve estar iniciado. Deve haver um arquivo "database.json" com dados completos e corretos no formato esperado.
Procedimentos	Abrir o sistema. Acessar a funcionalidade "Importar Dados". Selecionar o arquivo "database.json". Confirmar importação.
Resultado esperado	O sistema exibe mensagem de sucesso. Os dados são carregados na interface. Nenhum erro é exibido.
Especificação do Reparo	Verificar se o parser JSON está tratando corretamente os campos esperados. Validar se o caminho de acesso ao arquivo está correto. Corrigir o tratamento de erros silenciosos na importação.
Resultado Após Reparo	O sistema importa corretamente arquivos válidos e exibe os dados esperados. Teste é reexecutado e aprovado.

Figura 17 – Caso de Teste 01 - Importação de Arquivo JSON Válido

CT02 - Importação de JSON com campos ausentes	
Tipo	Sistema
Objetivo	Verificar o comportamento do sistema ao importar registros incompletos.
Pré-condições	Arquivo "dados_incompletos.json" com campos obrigatórios ausentes.
Procedimentos	Acessar "Importar Dados". Selecionar "dados_incompletos.json". Confirmar importação.
Resultado esperado	Sistema identifica e ignora os registros inválidos.
Especificação do Reparo	Adicionar validação de campos obrigatórios durante o parsing.
Resultado após Reparo	Registros incompletos tratados corretamente.

Figura 18 – Caso de Teste 02 - Importação de JSON com campos ausentes

CT03 - Importação de formato inválido	
Tipo	Sistema
Objetivo	Garantir que o sistema rejeita arquivos com extensão JSON mas conteúdo inválido (ex: JSON).
Pré-condições	Arquivo "dados_errados.json" contendo dados JSON.
Procedimentos	Tentar importar "dados_errados.json".
Resultado esperado	Mensagem de erro de formato exibida.
Especificação do Reparo	Validar estrutura JSON no momento da importação.
Resultado após Reparo	Sistema rejeita corretamente arquivos malformados.

Figura 19 – Caso de Teste 03 - Importação de formato inválido

CT04 - Exportação de Dados para JSON	
Tipo	Sistema
Objetivo	Garantir que os dados processados sejam exportados corretamente para JSON.
Pré-condições	Dados processados e disponíveis na interface.
Procedimentos	Clicar em "Exportar Dados". Selecionar "Formato JSON". Salvar arquivo.
Resultado esperado	Arquivo JSON é gerado com os dados exibidos.
Especificação do Reparo	Corrigir função de exportação e formatação de colunas.
Resultado após Reparo	Arquivo JSON correto é gerado.

Figura 20 – Caso de Teste 04 - Exportação de Dados para JSON

CT05 – Responsividade da Interface	
Tipo	Sistema
Objetivo	Verificar o comportamento da interface em diferentes resoluções da tela.
Pré-condições	Sistema em execução.
Procedimentos	Acessar a aplicação em diferentes tamanhos de tela. Navegar pelas funcionalidades.
Resultado esperado	Componentes se ajustam corretamente, sem sobreposições ou corte.
Especificação do Reparo	Ajustar responsividade.
Resultado após Reparo	Interface se adapta corretamente a todas as resoluções testadas.

Figura 21 – Caso de Teste 05 - Responsividade da Interface

CT06 - Validação dos sensores no lançamento do foguete	
Tipo	Sistema
Objetivo	Verificar se os dados coletados pelos sensores (pressão, ângulo, massa) estão sendo corretamente lidos e registrados no início do lançamento.
Pré-condições	Sistema embarcado ligado. Foguete pronto para lançamento. Todos os sensores conectados corretamente.
Procedimentos	Ligar o sistema de aquisição de dados. Acionar o lançamento do foguete. Verificar os dados registrados pelos sensores na interface de análise.
Resultado Esperado	Os dados de pressão, ângulo e massa devem ser capturados corretamente, sem valores nulos ou inconsistentes, e armazenados no JSON gerado.
Especificação do Reparo	Verificar conexões físicas dos sensores, calibrar sensores com valores reais, corrigir erros de leitura no firmware.
Resultado Após Reparo	Os sensores coletam os dados de forma correta e os valores são exibidos e armazenados conforme esperado.

Figura 22 – Caso de Teste 06 - Validação dos sensores no lançamento do foguete

CT07 - Funcionamento do mecanismo de lançamento	
Tipo	Sistema
Objetivo	Verificar o funcionamento do mecanismo de lançamento.
Pré-condições	Sistema embarcado ligado. Foguete carregado com água e pressurizado.
Procedimentos	Acionar o sistema de lançamento via interface. Observar o funcionamento do atuador eletromecânico.
Resultado Esperado	O foguete deve ser lançado automaticamente após o comando, sem falhas mecânicas ou atraso.
Especificação do Reparo	Verificar fiação, tensão e código do acionamento do atuador.
Resultado Após Reparo	Atuador funciona corretamente e o foguete é lançado de forma imediata e estável.

Figura 23 – Caso de Teste 07 - Funcionamento do mecanismo de lançamento

Testes de Integração

CT08 - Geração dos gráficos	
Tipo	Integração
Objetivo	Verificar se o sistema gera corretamente o gráfico de altitude após a importação dos dados.
Pré-condições	Dados válidos já importados.
Procedimentos	Acessar a interface de visualização de gráficos.
Resultado Esperado	Gráfico exibido com dados coerentes.
Especificação do Reparo	Ajustar lógica de plotagem ou eixos do gráfico.
Resultado após Reparo	Gráfico é exibido corretamente.

Figura 24 – Caso de Teste 08 - Geração dos gráficos

CT09 - Integração entre ESP32 e Sensores	
Tipo	Integração
Objetivo	Verificar se os sensores (pressão, ângulo, massa) estão integrados corretamente ao ESP32 e geram dados coerentes.
Pré-condições	Firmware embarcado finalizado. Todos os sensores ligados ao ESP32.
Procedimentos	Iniciar sistema embarcado. Coletar dados em tempo real dos sensores. Verificar se os dados são salvos e transmitidos corretamente.
Resultado esperado	Leituras coerentes e disponíveis para transmissão e armazenamento.
Especificação do Reparo	Verificar drivers de sensores, conexões físicas e timing de leitura.
Resultado após Reparo	Sistema lê e integra dados sem falhas ou atrasos.

Figura 25 – Caso de Teste 09 - Integração entre ESP32 e Sensores

CT10 - Integração Energética – Estabilidade no Sistema Completo	
Tipo	Integração
Objetivo	Verificar se a fonte de energia dimensionada suporta o consumo de todos os componentes ao mesmo tempo.
Pré-condições	Sistema montado com todos os sensores e atuadores ativos. Fonte de energia de 3,3 V e corrente maior que 300 mA.
Procedimentos	Ligar todos os módulos simultaneamente (ex: pressão, atuadores, display, etc.). Observar estabilidade de tensão e corrente durante 30 segundos. Verificar se não ocorrem quedas ou falhas.
Resultado esperado	Tensão estável ($\pm 6\%$) e corrente \leq capacidade máxima (300)mA.
Especificação do Reparo	Substituir a fonte por uma de maior capacidade ou revisar fiação.
Resultado após Reparo	Sistema opera sem oscilações ou falhas de alimentação.

Figura 26 – Caso de Teste 10 - Integração Energética – Estabilidade no Sistema Completo

Testes de Unidade

CT11 - Parser de JSON Válido	
Tipo	Unidade
Objetivo	Verificar leitura de JSON com dados completos.
Pré-condições	Função de parser implementada e disponível no ambiente de desenvolvimento. Arquivo de teste válido com dados completos.
Procedimentos	Rodar função de parser diretamente com arquivo de teste válido. Verificar se estrutura retornada está correta.
Resultado esperado	Dados carregados na memória, sem exceções.
Especificação do Reparo	Revisar lógica de leitura e formatação do JSON. Corrigir tratamento de exceções ou formatação incorreta.
Resultado após Reparo	Parser reconhece corretamente arquivos válidos e gera a estrutura esperada sem exceções.

Figura 27 – Caso de Teste 11 - Parser de JSON Válido

CT12 - Parser de JSON com Campos Ausentes	
Tipo	Unidade
Objetivo	Garantir tratamento de dados incompletos.
Pré-condições	Função de parser em funcionamento. JSON de teste com campos ausentes.
Procedimentos	Rodar parser com JSON que tenha campos ausentes. Verificar se registros inválidos são removidos.
Resultado esperado	Retorno apenas dos registros completos.
Especificação do Reparo	Corrigir verificação de campos obrigatórios. Implementar descartes controlados de registros inválidos.
Resultado após Reparo	Parser filtra registros incompletos sem falhas.

Figura 28 – Caso de Teste 12 - Parser de JSON com Campos Ausentes

CT13 - Parser de JSON com Dados Absurdos	
Tipo	Unidade
Objetivo	Verificar descarte de dados absurdos (ex: altitude negativa).
Pré-condições	Função de validação em funcionamento. Lista de dados brutos com registros absurdos.
Procedimentos	Rodar função de validação com lista de dados brutos. Observar se registros absurdos são filtrados.
Resultado esperado	Lista resultante sem registros absurdos.
Especificação do Reparo	Corrigir regra de validação de campos. Implementar descarte de dados absurdos.
Resultado após Reparo	Função remove corretamente dados absurdos sem impactar o restante.

Figura 29 – Caso de Teste 13 - Parser de JSON com Dados Absurdos

CT14 - Aplicação de Filtro de Média Móvel	
Tipo	Unidade
Objetivo	Verificar aplicação correta de filtro.
Pré-condições	Função de filtro implementada. Dados de teste com ruído disponíveis.
Procedimentos	Rodar função de filtro com dados de teste (com ruído). Comparar saída com valores esperados (média móvel conhecida).
Resultado esperado	Dados suavizados sem distorção indevida.
Especificação do Reparo	Ajustar janela ou lógica de média móvel. Corrigir cálculos que gerem resultados errados.
Resultado após Reparo	Filtro suaviza corretamente os dados e remove ruídos.

Figura 30 – Caso de Teste 14 - Aplicação de Filtro de Média Móvel

CT15 - Exportação de Dados para JSON	
Tipo	Unidade
Objetivo	Validar formatação e consistência do JSON.
Pré-condições	Função de exportação implementada e em funcionamento. Dados em memória para exportação.
Procedimentos	Rodar função de exportação com dados em memória. Abrir JSON e verificar cabeçalhos, formato e integridade dos dados.
Resultado esperado	Arquivo JSON gerado sem erros.
Especificação do Reparo	Corrigir escrita do arquivo JSON (formato e separadores). Ajustar cabeçalhos e ordem de dados.
Resultado após Reparo	JSON exportado corretamente e sem inconsistências.

Figura 31 – Caso de Teste 15 - Exportação de Dados para JSON

CT16 - Geração de gráfico	
Tipo	Unidade
Objetivo	Validar coerência visual dos gráficos gerados.
Pré-condições	Função de geração de gráficos implementada. Dados de teste consistentes.
Procedimentos	Rodar função de geração de gráficos com dados de teste. Conferir se gráfico está correto visualmente e numericamente.
Resultado esperado	Gráfico gerado com dados coerentes e layout adequado.
Especificação do Reparo	Ajustar lógica de plotagem (eixos e escalas). Corrigir erros de indexação de dados.
Resultado após Reparo	Gráficos exibem dados de forma coerente e confiável.

Figura 32 – Caso de Teste 16 - Geração de gráfico

CT17 - Validação do Sensor MPX5700 (Pressão)	
Tipo	Unidade (hardware/embarcado)
Objetivo	Garantir leitura coerente da pressão durante carregamento.
Pré-condições	Sistema embarcado ligado e calibrado.
Procedimentos	Pressurizar gradualmente a câmara. Ler valores do sensor de pressão. Comparar com medidor externo confiável.
Resultado esperado	Leituras consistentes, sem desvios bruscos.
Especificação do Reparo	Calibrar sensor ou corrigir conversão no firmware.
Resultado após Reparo	Leituras de pressão confiáveis e coerentes.

Figura 33 – Caso de Teste 17 - Validação do Sensor MPX5700 (Pressão)

CT18 - Validação do Sensor MPU-6500 (Acelerômetro)	
Tipo	Unidade (hardware/embarcado)
Objetivo	Verificar se a leitura de aceleração está coerente com o movimento.
Pré-condições	Sistema embarcado funcional.
Procedimentos	Simular movimentos suaves e bruscos do foguete. Observar leituras de aceleração.
Resultado esperado	Dados refletem as variações reais de movimento.
Especificação do Reparo	Calibrar sensor e revisar código de leitura.
Resultado após Reparo	Sensor reporta acelerações reais de forma confiável.

Figura 34 – Caso de Teste 18 - Validação do Sensor MPU-6500 (Acelerômetro)

CT19 - Leitura do Sensor de Massa	
Tipo	Unidade
Objetivo	Garantir leitura correta da massa do foguete antes do lançamento.
Pré-condições	Sensor de massa calibrado. Massa real conhecida.
Procedimentos	Colocar o foguete com massa conhecida na plataforma. Ler os dados da célula de carga via firmware. Comparar leitura com massa real medida em balança.
Resultado esperado	Erro máximo aceitável ($\pm 10g$).
Especificação do Reparo	Verificar calibração e conexão do sensor. Corrigir leituras incorretas no firmware.
Resultado após Reparo	Leitura de massa consistente com o valor real.

Figura 35 – Caso de Teste 19 - Leitura do Sensor de Massa

CT20 - Validação do Dimensionamento Energético	
Tipo	Unidade
Objetivo	Verificar se o fornecimento de energia atende ao consumo calculado com margem de segurança.
Pré-condições	Sistema embarcado montado com todos os sensores e atuadores conectados. Fonte de alimentação dimensionada.
Procedimentos	Ligar o sistema completo. Monitorar tensão e corrente durante 30 segundos. Verificar se a tensão permanece estável. Verificar se a corrente total está dentro da faixa de consumo.
Resultado esperado	Sistema opera sem quedas de tensão ou falhas de alimentação.
Especificação do Reparo	Substituir fonte de alimentação ou ajustar conexões elétricas.
Resultado após Reparo	Sistema estável durante todo o tempo de operação.

Figura 36 – Caso de Teste 20 - Validação do Dimensionamento Energético

CT21 - Validação do Atuador - Válvula Solenóide	
Tipo	Unidade
Objetivo	Verificar se a válvula solenóide abre/fecha corretamente sob comando.
Pré-condições	Sistema embarcado funcional. Compressor e pressão dentro do esperado.
Procedimentos	Acionar a válvula via relé (comando direto no firmware). Observar se há liberação/fechamento imediato de ar.
Resultado esperado	Válvula responde rapidamente ao comando sem falhas.
Especificação do Reparo	Verificar conexões elétricas e integridade do relé.
Resultado após Reparo	Válvula abre/fecha conforme esperado.

Figura 37 – Caso de Teste 21 - Validação do Atuador - Válvula Solenóide

CT22 - Validação do Atuador - Compressor	
Tipo	Unidade
Objetivo	Verificar funcionamento do compressor 12 V durante a fase de pressurização.
Pré-condições	Sistema montado e conectado ao relé.
Procedimentos	Enviar comando para ativar compressor. Observar operação estável e sem superaquecimento.
Resultado esperado	Compressor enche a câmara e atinge pressão esperada.
Especificação do Reparo	Verificar tensão de alimentação, relé e conexões físicas.
Resultado após Reparo	Compressor opera normalmente sem falhas.

Figura 38 – Caso de Teste 22 - Validação do Atuador - Compressor

CT23 - Validação do Atuador - Buzzer	
Tipo	Unidade
Objetivo	Verificar se o buzzer emite contagem regressiva sonora.
Pré-condições	Firmware com contagem regressiva implementada.
Procedimentos	Acionar comando de contagem regressiva. Observar sequência de sons de 10 a 0.
Resultado esperado	Sons nítidos e no tempo correto.
Especificação do Reparo	Verificar ligação do buzzer e ajuste do firmware.
Resultado após Reparo	Contagem sonora clara e funcional.

Figura 39 – Caso de Teste 23 - Validação do Atuador - Buzzer

CT24 - Validação da Conectividade LoRa (RFM95W)	
Tipo	Unidade
Objetivo	Garantir comunicação confiável entre ESP32 da base e do foguete.
Pré-condições	Ambientes de teste prontos (foguete e base).
Procedimentos	Ligar ambos os dispositivos. Iniciar transmissão de dados de teste do foguete para a base. Observar recepção sem perdas significativas.
Resultado esperado	Dados JSON recebidos sem interrupções relevantes.
Especificação do Reparo	Ajustar parâmetros de transmissão ou antenas.
Resultado após Reparo	Comunicação estável e confiável via LoRa.

Figura 40 – Caso de Teste 24 - Validação da Conectividade LoRa (RFM95W)

CT25 - Validação do Módulo de Armazenamento MicroSD	
Tipo	Unidade
Objetivo	Garantir que os dados de voo são salvos corretamente no cartão.
Pré-condições	Sistema do foguete funcional e MicroSD inserido.
Procedimentos	Iniciar simulação de voo. Salvar dados de sensores no MicroSD. Remover cartão e abrir no computador.
Resultado esperado	Arquivo JSON salvo e legível.
Especificação do Reparo	Verificar comandos de escrita no firmware e integridade do MicroSD.
Resultado após Reparo	Dados salvos corretamente e legíveis.

Figura 41 – Caso de Teste 25 - Validação do Módulo de Armazenamento MicroSD

5 Orçamento do projeto

Tabela 35 – Orçamento geral.

Categoria	Previsto (R\$)	Realizado (R\$)
Matéria-prima	65,00	78,70
Componentes hidráulicos	153,00	132,30
Acessórios	20,00	15,30
Componentes eletrônicos	230,00	245,89
Honorário dos 18 estudantes	10.000,00	50.630,40
Total	10.468,00	51.102,59

Tabela 36 – Orçamento por aquisição (complementar).

Item ou serviço	Tipo	Previsto (R\$)	Realizado (R\$)	Responsável
Cola PVC	Matéria-prima	50,00	65,85	VF
Linha 10m	Matéria-prima	15,00	12,85	VF
6x Conexão T	Componente hidráulico	12,00	7,68	VF
2x metros de cano	Componente hidráulico	20,00	18,98	VF
4x cotovelo	Componente hidráulico	10,00	8,42	VF
1x cap de cano	Componente hidráulico	1,00	0,72	VF
1x válvula de pneu	Componente hidráulico	20,00	12,54	VF
1x manômetro	Componente hidráulico	40,00	45,76	VF
1x cotovelo com rosca	Componente hidráulico	10,00	8,52	VF
10x abraçadeiras de Nylon	Acessório	10,00	7,33	VF
1x Registro	Componente hidráulico	40,00	29,68	VF
1x abraçadeira de bujão	Acessório	10,00	7,97	VF
2x ESP32 DevKit	Componente eletrônico	100,00	82,58	VF
1x Cartão SD	Componente eletrônico	50,00	55,01	VF
1x Módulo SD	Componente eletrônico	10,00	8,48	VF
1x MPU6500	Componente eletrônico	10,00	13,98	VF
1x Bateria	Componente eletrônico	40,00	64,98	VF
1x Protoboard e fios	Componente eletrônico	20,00	20,86	VF

6 Cronograma do projeto

Tabela 37 – Cronograma geral.

Geral	Previsto	Realizado
Início do projeto	21/04/2025	21/04/2025
Fim do projeto	18/07/2025	-

Tabela 38 – Cronograma de Atividades do Projeto (Parte 1)

N	Atividade	Início Prev.	Início Real.	Fim Prev.	Fim Real.	Prev.	Responsáveis
1	Realizar Kickoff	21/04	21/04	24/04	24/04		VL
2	Elaborar TAP do projeto	21/04	21/04	04/05	04/05	1	VL
3	Unificar EAP	01/05	01/05	03/05	03/05		VL
4	Unificar Cronogramas	03/05	03/05	05/05	05/05	3	VL
5	Formatar o relatório ED1	01/05	01/05	05/05	05/05		VL, JF, RG, MQ, LL
6	Elaborar relatório de orçamento geral	06/05	13/05	29/05	01/06		VL, HM, IL, LL
7	Elaborar Desenho em CAD	06/05	20/05	29/05	01/06		EM, GC, IL, KP, SC
8	Elaborar inventário de materiais	06/05	20/05	29/05	30/05		EM, GC, IL, KP, SC
9	Relatório de decisões de projeto (estrutura)	06/05	29/05	29/05	01/06	7,8	EM, GC, IL, KP, SC
10	Elaborar Diagrama BPMN	06/05	28/05	29/05	30/05		EM, GC, IL, KP, SC
11	Elaborar Backlog funcional	06/05	05/04	29/05	30/05		HM, IL, LL, VL
12	Elaborar Backlog não-funcional	06/05	05/04	29/05	30/05		HM, IL, LL, VL
13	Diagrama de casos de uso	06/05	21/05	29/05	31/05		NA, SS, AV, JF, MQ, LA, LJ
14	Elaborar Diagrama de blocos	06/05	29/05	29/05	31/05		VL, RG, LL, PD, LB
15	Esquemático de eletrônica	06/05	14/05	15/05	14/05		VL, RG, LL, PD, LB
16	Descrição da arquitetura	06/05	29/05	29/05	30/05	10-13	NA, SS, AV, JF, MQ, LA, LJ
17	D.E.R do banco de dados	06/05	28/05	29/05	25/05	16	NA, SS, AV, JF, MQ, LA, LJ
18	Diagrama de Estados	06/05	19/05	29/05	30/05	16	NA, SS, AV, JF, MQ, LA, LJ
19	Protótipo funcional navegável	06/05	15/05	29/05	30/05	11-13	NA, SS, AV, JF, MQ, LA, LJ
20	Plano de testes de software	06/05	23/05	29/05	30/05		NA, SS, AV, JF, MQ, LA, LJ
21	Análise de consumo energético	06/05	27/05	29/05	27/05	15	NA, SS, AV, JF, MQ, LA, LJ
22	Comprar materiais	06/05	08/05	02/06	02/06	6	VL, SC, IL
23	Unificar relatórios para ED2	30/05	01/05	02/06	02/05		VL, JF, RG, MQ, LL, LA
24	Formatar o relatório ED2	30/05	01/05	02/06	02/05		VL, JF, RG, MQ, LL, LA

Tabela 39 – Cronograma de Atividades do Projeto (Parte 2)

N	Atividade	Início Prev.	Início Real.	Fim Prev.	Fim Real.	Prev.	Responsáveis
25	Código do sistema Interface	13/05	-	02/07	-	16	HM, NA, SS, AV, JF, MQ, LA, LJ
26	Código do software embarcado	13/05		02/07		14,15	VL, RG, LL, PD
27	Montar fuselagem do foguete	13/05	-	02/07	-	7	EM, GC, IL, KP, SC
28	Montar base do foguete	13/05	-	02/07	-	7	EM, GC, IL, KP, SC
29	Sensores na base do foguete	13/05	-	02/07	-	28	VL, RG, LL, PD, LB
30	Sensores no foguete	13/05	-	02/07	-	27	VL, RG, LL, PD, LB
31	Testes de unidade	13/05	-	02/07	-	20	HM, NA, SS, AV, JF, MQ, LA, LJ
32	Testes de integração	02/07	-	11/07	-	20	HM, NA, SS, AV, JF, MQ, LA, LJ
33	Resultados dos testes	02/07	-	11/07	-	31,32	MQ
34	Relatório de hardware	02/07	-	11/07	-		VL, RG, LL, PD, LB
35	Relatório de estrutura	02/07	-	11/07	-		IL, SC, GC
36	Relatório de integração	02/07	-	11/07	-		Todos os integrantes
37	Desempenho de fornecedores	02/07	-	11/07	-		VL, SC, IL
38	Relatório de energia	02/07	-	11/07	-		LB
39	Experimentos de integração	02/07	-	11/07	-		Todos os integrantes
40	Validar testes completos	12/07	-	15/07	-	30,29	Todos os integrantes
41	Validar precisão e reutilização	12/07	-	15/07	-		VL, HM, IL, LL
42	Vídeo de apresentação	12/07	-	15/07	-	41	Todos os integrantes
43	Relatório planejado vs. realizado	12/07	-	15/07	-		VL, HM, IL, LL
44	Avaliação SWOT do projeto	12/07	-	15/07	-		Todos os integrantes
45	Lições aprendidas	12/07	-	15/07	-		Todos os integrantes
46	Avaliar desempenho da equipe	12/07	-	15/07	-		VL, HM, IL, LL
47	Relatório final ED3	12/07	-	16/07	-		VL, JF, RG, MQ, LL, LA
48	Apresentação final	16/07	-	18/07	-	41,42,46,47	Todos os integrantes

Referências

GUIMARÃES, S.; FRANCISCO, G. Automação para a base de lançamento de um foguete pet com redução de torque. *Revista Científica Multidisciplinar Núcleo do Conhecimento*, v. 2, n. 8, 2020. Disponível em: <<https://www.nucleodoconhecimento.com.br/engenharias/foguete-pet>>. Citado na página 9.

National Association of Rocketry. *Model Rocket Safety Code*. 2012. Disponível em: <<https://www.nar.org/safety-information/model-rocket-safety-code/>>. Citado na página 9.

Project Management Institute. *Um guia do conhecimento em gerenciamento de projetos (Guia PMBOK)*. 6. ed. Newtown Square, PA: Project Management Institute, 2017. Tradução oficial. Citado na página 15.

YUKIMITSU, G. Automação de uma base lançadora de foguetes com propulsão hidrostática para participação em olimpíadas. In: *Anais do CONICT - Congresso de Inovação, Ciência e Tecnologia*. Campinas, SP: Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia de São Paulo, 2020. Disponível em: <<https://ocs.ifsp.edu.br/conict/xiconict/paper/view/6690/1754>>. Citado na página 9.