# Errata para “Deteção e registo de irregularidades no asfalto”

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Página | Parágrafo | Linha | Texto original | Correção proposta |
| vii | 1 | 2 | O problema que são as estradas | O problema das estradas |
| xii | -- | 2 | Funcionamendo do | Funcionamento do |
| 2 | 2 | 2 | Preso ao quadro do veículo | Preso ao chassi do veículo |
| 2 | 3 | 4 | ---- | Para poder realizar este procedimento, foi desenvolvida uma App utilizando o MIT App Inventor 2. |
| 3 | 1 | 2 | As metodologias propostas para a solução ou diminuição de irregularidades | As metodologias existentes que propusessem soluções para a deteção de irregularidades |
| 4 | 1 | 5 | Sendo possível determinar uma relação | Sendo possível verificar uma relação |
| 4 | 2 | 1 | No que toca ao | No que diz respeito ao |
| 4 | 2 | 3 | 200 milissegundos | 200 milissegundos, ao invés de apenas três |
| 4 | 2 | 5 | E um processador com vários núcleos para todo o processamento | E um processador de gama superior, capaz de suportar todo o processamento necessário |
| 5 | 1 | 8 | E para a sua implementação são necessários menos cálculos | E para a sua implementação é necessário menos processamento |
| 5 | 1 | 12 | Testado de forma imóvel, não existindo | Testado de forma estacionária, detetando buracos num ambiente controlado, não existindo |
| 6 | 1 | 1 | Diminuindo assim a avaliação | Diminuindo assim a qualidade da avaliação |
| 7 | 1 | 7 | 344 m/s, é possível | 344 m/s (pois depende da temperatura do ar), é possível |
| 7 | 1 | 14 | Protótipo autónomo, que comunica com outro veículo de modo a ambos ajustarem as suas velocidades | Protótipo autónomo. Quando detetado um buraco, é estabelecida a comunicação com outros veículos de modo a que possam ajustar as suas velocidades |
| 7 | 1 | 34 | Não é possível remover deteções no caso delas | Não é possível eliminar deteções antigas no caso delas |
| 8 | 1 | 24 | GPS e acelerómetro e ainda um | GPS e acelerómetro externos ao telemóvel, e ainda |
| 11 | 1 | 14 | Bons resultados as quais dependem | Bons resultados os quais dependem |
| 11 | 1 | 20 | transmissão desse sinal | Percurso desse sinal |
| 11 | 1 | 23 | Altura de 18 | Altura de 18500 km |
| 13 | 2 | 2 | Diretamente do ficheiro do recetor Venus638FLPx e do seu datasheet | Diretamente do datasheet do recetor Venus638FLPx. |
| 15 | 1 | 2 | Frequência de leitura de valores | Frequência de amostragem |
| 15 | 2 | 11 | Tecnologia (AFH) | Tecnologia AFH – Adaptive Frequency Hopping |
| 15 | -- | -- | Nota de rodapé deveria estar na página seguinte | Nota de rodapé colocada na página correta |
| 17 | -- | -- | Logotipo do sistema wi-Fi removido | --------------- |
| 17 | 3 | -- | Comunicação – 3G | Comunicação – Redes móveis (3G) |
| 17 | 3 | 2 | Móveis sem fio e assenta | Móveis sem fios e assenta |
| 18 | 1 | 4 | Como pelo hardware em sim, uma vez | Como pelo hardware em si, uma vez |
| 19 | 1 | -- | Logo Andy removido |  |
| 19 | 2 | 3 | C ou C++ tornando o código mais simples em algumas operações que se desejem realizar. | C ou C++. |
| 20 | 2 | -- | ----------- | Adicionada secção sobre o MIT App Inventor 2 |
| 21 | 2 | -- | Linguagem de programação - HTML | Linguagem de marcação – HTML e alteração da localização desta secção para a página seguinte |
| 22 | -- | -- |  | Imagem alterada para condizer com o código acima |
| 22 | 2 | 2 | E os seus valores, não sendo possível o armazenamento de ficheiros. | E os seus valores em tabelas, em que cada linha contém um identificador único, de modo a identificar cada uma das entradas na tabela.  Desta forma, é possível determinar quais as linhas da tabela que se pretendem consultar, facilitando a leitura de dados que estejam armazenados. |
| 25 | 1 | 1 | Apresentado em 1 é um sistema | Apresentado no capítulo 1 é um sistema |
| 25 | 1 | 4 | No apêndice B é possível | No apêndice A é possível |
| 26 | 2 | 1 | São declaradas as bandas de comunicação | São declaradas as frequências de comunicação |
| 26 | 3 | 3 | Leitura no módulo Bluetooth. Caso tal se verifique, essa informação é lida e comparada para que seja | leitura no módulo Bluetooth, relativa à ligação.  Caso tal se verifique, essa informação é lida e comparada com a leitura anterior, para que seja possível |
| 26 | 3 | 7 | Avaliada se a ligação foi estabelecida | Avaliada se a ligação entre o arduino e o telemóvel foi estabelecida |
| 27 | 1 | 9 | A ligação à aplicação | A ligação entre o arduino e a aplicação |
| 27 | 2 | -- | Adicionadas imagens em algumas das secções |  |
| 28 | 3 | 4 | Eixos de aceleração. | Eixos de aceleração em simultâneo |
| 28 | -- | -- | ----------- | Eixo vertical da imagem alterado e com legenda |
| 29 | 1 | 8 | Consiste em percorrer este e retirar | Consistem em percorrer o vetor e retirar |
| 29 | 1 | -- | ----------- | Adicionada imagem representativa do vetor GPRMC |
| 30 | 2 | 6 | GPS do telemóvel | GPS existente no telemóvel |
| 31 | 2 | 6 | São divididos para uma lista | São escritos e organizados numa lista |
| 33 | 1 | 6 | ------ | Adicionada informação sobre o xampp |
| 33 | 3 | 6 | Depois, utilizando uma pequena interface desenvolvida pela Google | Depois, utilizando a API Google Maps |
| 33 | 3 | 8 | ----------- | Adicionada informação sobre a integração da API Google Maps |
| 33 | 4 | 4 | Recebida tem o aspeto da figura 4.8 e vem em quatro | Recebida é exemplificada na figura 4.8 e vem dividida em quatro |
| 34 | 2 | 3 | Possível consultar a toda a | Possível consultar toda a |
| 35 | 2 | 1 | Numa PCB compatível com o arduino | Numa PCB desenhada para o arduino3 |
| 35 | 2 | 2 | Arduino Uno. | Arduino Uno, graças à semelhança entre os equipamentos. |
| 35 | 2 | 3 | Evitando interferências | Evitando possíveis interferências |