

Estágio Curricular Obrigatório

Willian Americano Lopes

Universidade Tecnológica Federal do Paraná - Câmpus Pato Branco
DAINF - Departamento Acadêmico de Informática

Orientador(a): Professora Beatriz Terezinha Borsoi

walopes23@gmail.com
beatriz@utfpr.edu.br

6 de dezembro de 2017

1 Introdução

- Agricultura de precisão
- GPS

2 Plano de estágio

- A Empresa
- O Estágio

3 Desenvolvimento e resultados

- O Projeto
- Estudo da tecnologia
- Comparativo entre os módulos
- Implementação no microcontrolador

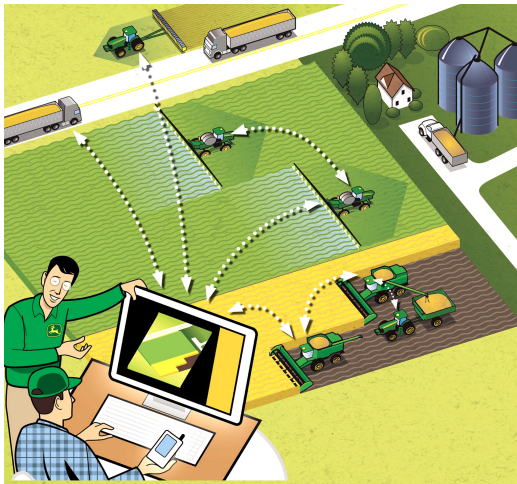


Figura 1: Agricultura de precisão

- **Conceito:**
- *Sistema de Gerenciamento agrícola baseado na variação espacial e temporal da unidade produtiva e que visa aumento de retorno econômico, sustentabilidade e minimização do efeito no ambiente*

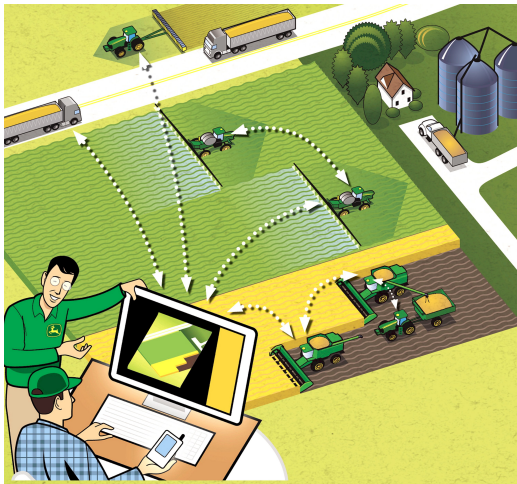


Figura 1: Agricultura de precisão

- **Conceito:**
- *Sistema de Gerenciamento agrícola baseado na variação espacial e temporal da unidade produtiva e que visa aumento de retorno econômico, sustentabilidade e minimização do efeito no ambiente*
- Em 2017, agropecuária cresceu 13,4% (indústria cresceu 0,9% e

Agricultura de precisão

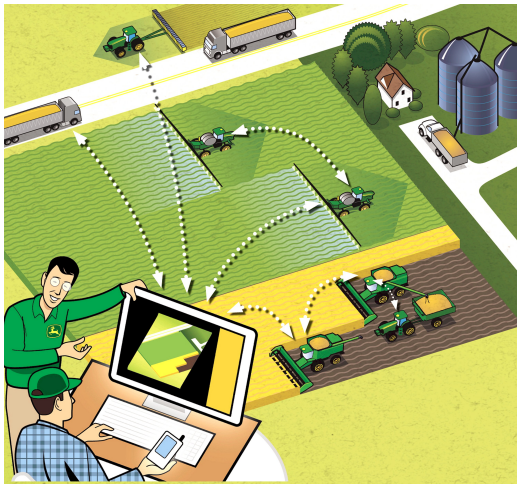


Figura 2: Agricultura de precisão

- Sensores
- GPS
- Sistemas automatizados



Figura 3: Sistema GPS

- *Global Position System* (Sistema de Posicionamento Global)



Figura 3: Sistema GPS

- *Global Position System* (Sistema de Posicionamento Global)
- Padrão de comunicação NMEA (*National Marine Electronics Association* ou Associação Nacional de Eletrônica Marinha)
- Sentenças começam com um '\$'.



- Terris automação agrícola

Figura 4: Logo da Terris



- Terris automação agrícola
- Empresa encubada

Figura 4: Logo da Terris



Figura 4: Logo da Terris

- Terris automação agrícola
- Empresa encubada
- Produtos desenvolvidos e comercializados

- **Área de atuação:** Pesquisa e desenvolvimento

O Estágio

- **Área de atuação:** Pesquisa e desenvolvimento
- **Tipo de estágio:** Estudo dirigido

O Estágio

- **Área de atuação:** Pesquisa e desenvolvimento
- **Tipo de estágio:** Estudo dirigido
- **Setor da empresa:** Pesquisa e desenvolvimento

O Estágio

- **Área de atuação:** Pesquisa e desenvolvimento
- **Tipo de estágio:** Estudo dirigido
- **Setor da empresa:** Pesquisa e desenvolvimento
- **Orientador(a):** Professora Dra. Beatriz Terezinha Borsoi

- **Área de atuação:** Pesquisa e desenvolvimento
- **Tipo de estágio:** Estudo dirigido
- **Setor da empresa:** Pesquisa e desenvolvimento
- **Orientador(a):** Professora Dra. Beatriz Terezinha Borsoi
- **Contatos na empresa:**
Sidney Gaspari
Josimar Tumeleiro

Atividade desenvolvida

- Estudo comparativo entre os módulos *Global Position System* (GPS), ou Sistema de Posicionamento Global, verificando a sua aplicabilidade na agricultura de precisão.

Atividade desenvolvida

- Estudo comparativo entre os módulos *Global Position System* (GPS), ou Sistema de Posicionamento Global, verificando a sua aplicabilidade na agricultura de precisão.
- Programação dos sensores utilizando o microcontrolador STM32F030R8, da STMicroelectronics®, visando a aplicação dos módulos estudados em um produto comercial desenvolvida pela empresa Terris®, que trabalha com o desenvolvimento de tecnologias agrícolas.

Projeto e implementação da estrutura mecânica

1 Estudo da tecnologia;

Projeto e implementação da estrutura mecânica

- 1 Estudo da tecnologia;
- 2 Comparativo entre os módulos;

Projeto e implementação da estrutura mecânica

- 1 Estudo da tecnologia;
- 2 Comparativo entre os módulos;
- 3 Implementação no microcontrolador.

Projeto e implementação da estrutura mecânica

- Estudo do NMEA;

Projeto e implementação da estrutura mecânica

- Estudo do NMEA;
- Estudo dos módulos de GPS da u-blocks:
 - NEO-6M;
 - LEA-6H;

Projeto e implementação da estrutura mecânica

- Estudo do NMEA;
- Estudo dos módulos de GPS da u-blocks:
 - NEO-6M;
 - LEA-6H;
- IDE Coocox e bibliotecas CMSIS;

Comparativo entre os módulos

- Comparação feita com o Arduino;
- Informações salvas em um cartão SD;
- Testes definitivos feitos na pista de atletismo da UTFPR;
- Informações graficadas no *software* Google Earth;
- Desenvolvimento de uma *shield* para o Arduino Mega;

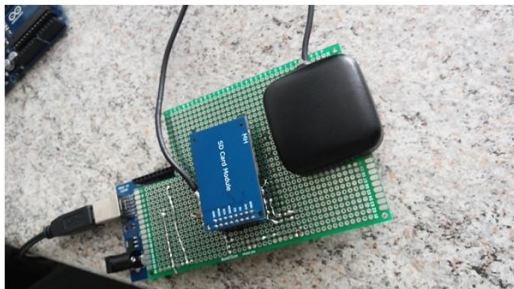


Figura 5: Shield para o Arduino

Comparativo entre os módulos



Figura 7: Integração dos trabalhos desenvolvidos na Terris (Hamilton, Vinícius e Willian)

Implementação no microcontrolador

- Envio das informações com Baud Rate de 9600;
- Informações obtidas: longitude, latitude, velocidade de deslocamento e tempo de aquisição do sinal;

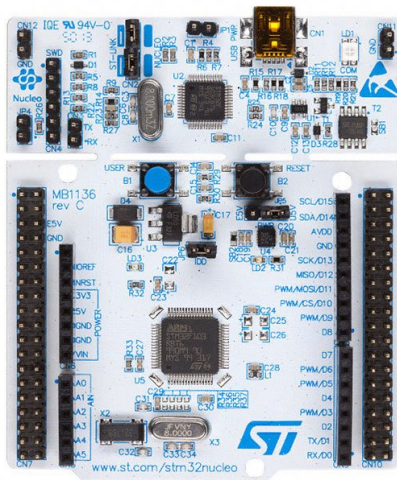


Figura 8: Microcontrolador utilizado

