

XIX Congresso Interno de Iniciação Científica da UNICAMP

Campinas - SP - 26 e 27 de Outubro de 2011



UNIDADE DE ALIMENTAÇÃO PARA COLHEITA DE CANA-DE-AÇÚCAR

Prof. Dr. Paulo Sergio Graziano Magalhães (Orientador), Olívio Vieira (Co-orientador), Leandro Bannwart Ambiel (Bolsista PIBIC/CNPQ/UNICAMP)

FEAGRI/UNICAMP

Tráfego Controlado- Cana-de-açúcar – MatLab/Simulink



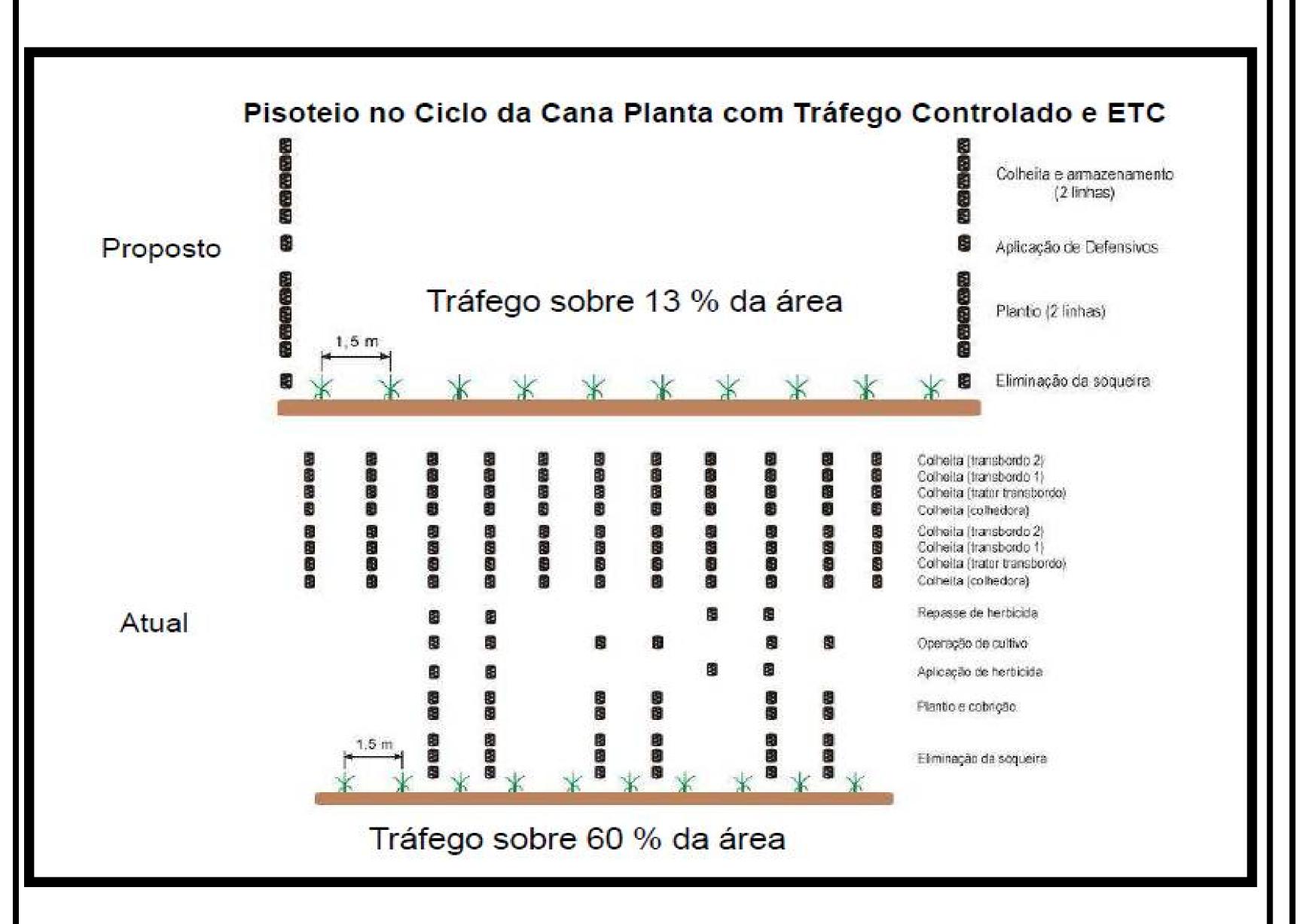
UNICAMP

INTRODUÇÃO

O projeto visa o desenvolvimento de uma Estrutura de Tráfego Controlado, ETC, a qual causará menor compactação do solo. Para o controle e a direção desta máquina, está em desenvolvimento o sistema de tração com quatro rodas independentes com direção e tração, 4WS/4WD, as quais seguirão uma trajetória pré-determinada de uma das rodas e fará com que as outras não passem sobre a área de plantio.

OBJETIVOS

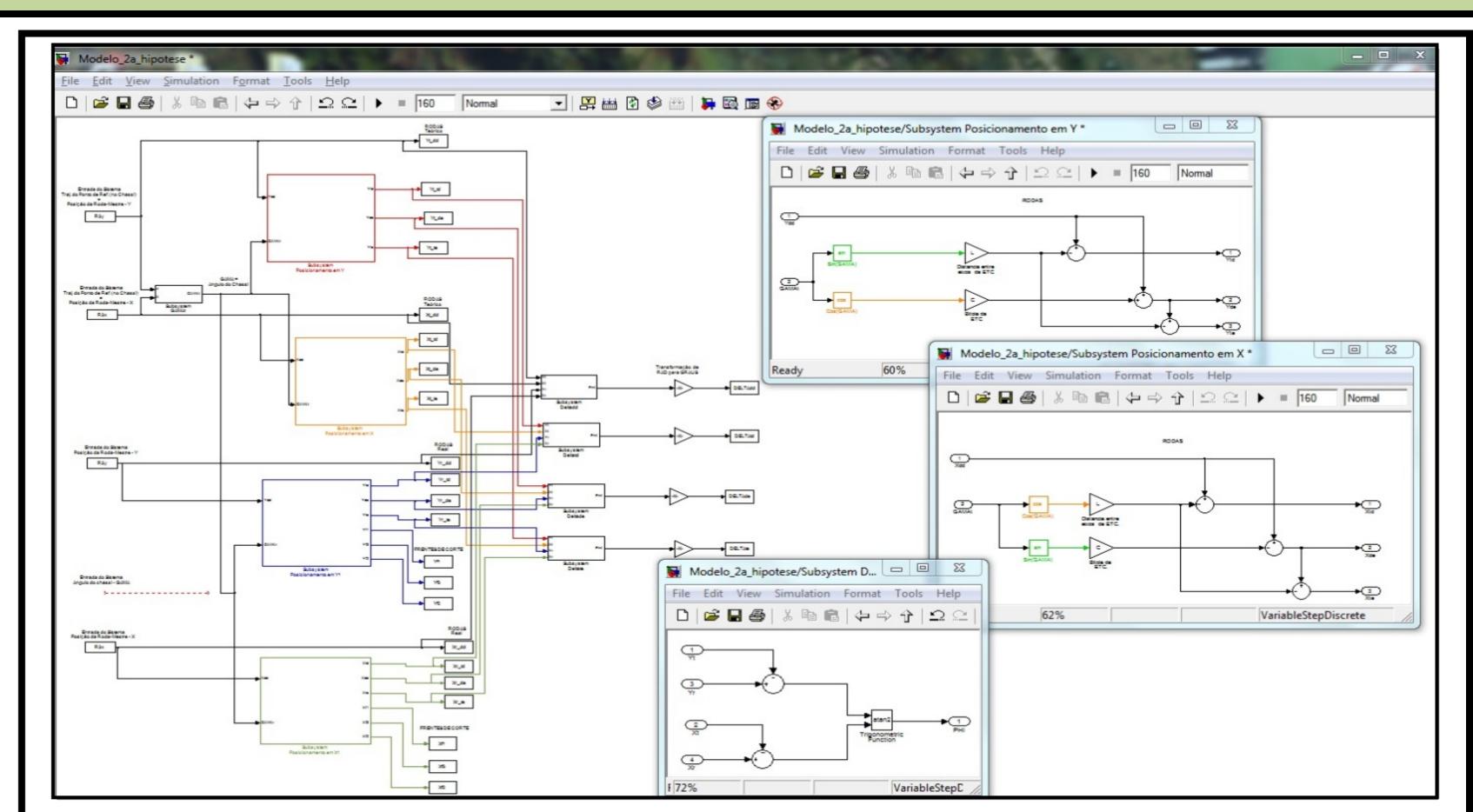
Objetivo específico do trabalho de iniciação científica: estudo e simulação dos pontos-chave (rodas e extremidade do implemento) da ETC, utilizando Matlab e Simulink



MATERIAIS E MÉTODOS

Para realização de cada etapa do projeto utilizou-se os seguintes materiais:

- ➤ MatLab-Simulink V7.01 Software de cálculo numérico (MatLab) e para programação através da diagramação gráfica por blocos (Simulink) Simulações e geração de gráficos de resposta
- ➤ Solid Edge® V17 Software de desenho computacional 2D/3D Análise das hipóteses levantadas

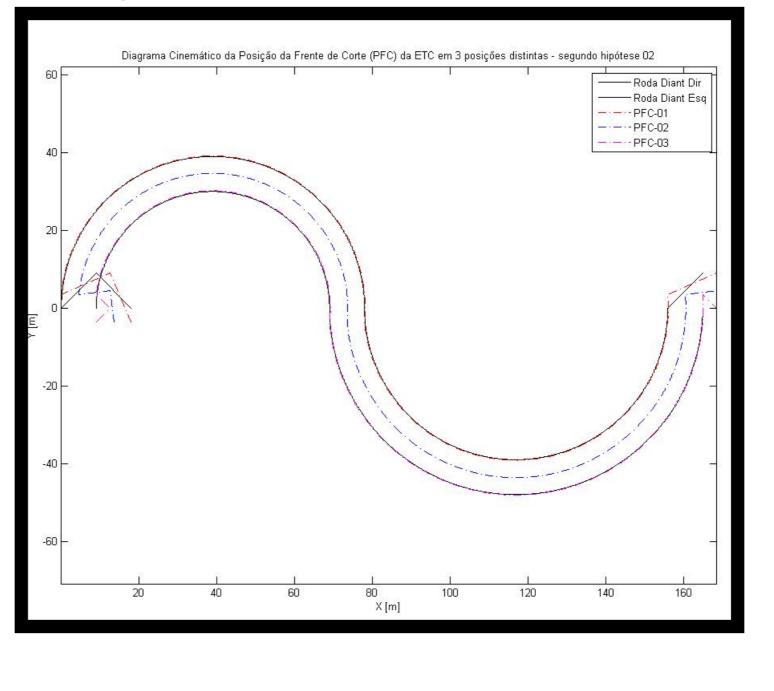


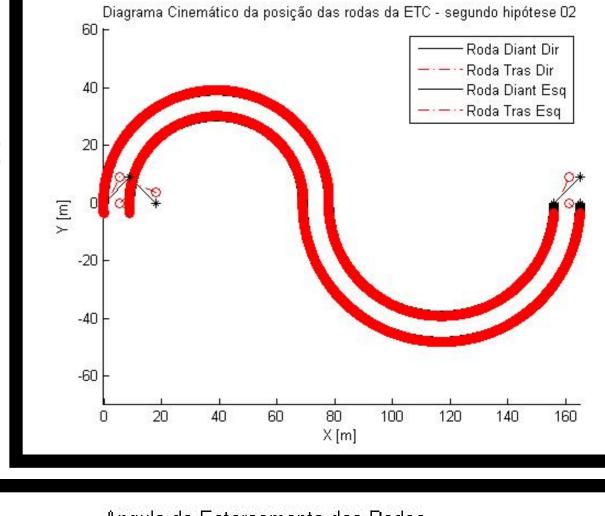
Diagramas de blocos utilizados para simulação

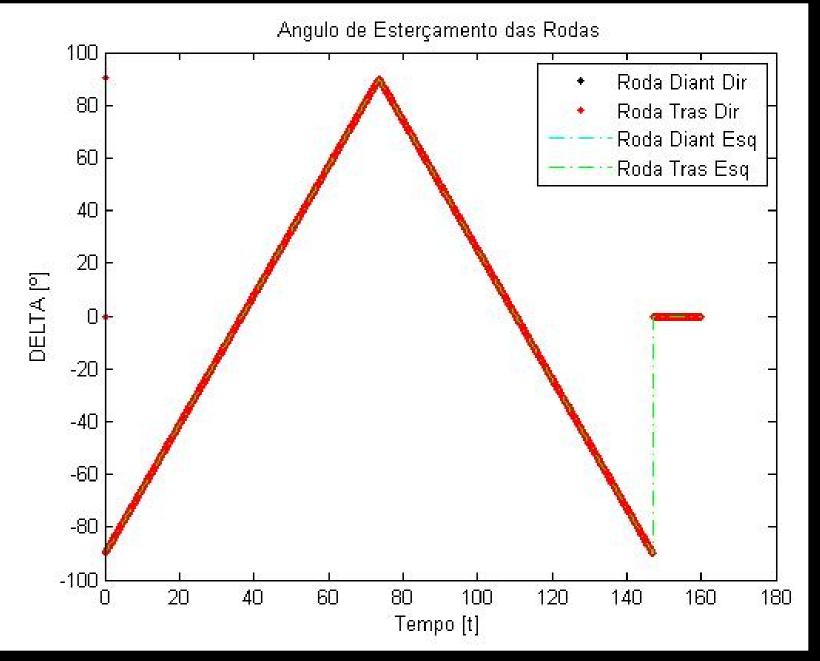
RESULTADOS

Com 01 RTK e 01 medidor de ângulos é possivel:

- Verificar o posicionamento de cada roda da ETC;
- Verificar o posicionamento do implemento;
- Angulo de esterçamento de cada roda;







Gráficos do posicionamento das rodas da ETC, do implmento (em posições diferentes) e do ângulo de esterçamento das rodas

CONCLUSÃO

Após simulações, análises e correções foi possível concluir que trabalhando apenas com uma das hipóteses levantadas será impossível não extrapolar os limites máximos impostos para a trajetória que foi trabalhada – senoidal, com raio interno de 30m. Como solução é indicado um sistema de controle, permitindo que as rodas da ETC não se desviem da área destinada a cada uma delas, sem ignorar que o implemento deve permanecer perpendicular à linha de plantio.