

De 09 a 29 de novembro de 2024

Engenharia

FEMIC JOVEM

Felipe Dalan dos Passos
Guilherme Henrique Moreira
Mateus de Castro Farah Aranha
Raquel Cristina Bertolini Lot
Diogo Pelaes Franco Pereira

CEMEP

Paulínia, São Paulo, Brasil

Barco autômato sustentável, movido a mhd, para limpeza dos oceanos



Apresentação



O projeto propõe uma plataforma móvel automatizada, controlada por uma placa ESP32 e utilizando tecnologia de propulsão magneto-hidrodinâmica (MHD), movida por energia solar. A solução visa a remoção de plásticos dos oceanos, operando com baixo custo e mínimo impacto ambiental. Uma rede de coleta, acoplada na parte traseira, captura resíduos plásticos, enquanto um emissor de ondas sonoras afasta animais marinhos. Testes de pequena escala confirmaram a viabilidade e eficiência da propulsão MHD, com potencial para ampliação da solução para maior impacto na limpeza dos oceanos.

Objetivos



Criou-se uma embarcação para recolher os resíduos sobre o oceano e levá-los até determinado ponto de coleta. Protótipo de embarcação autônoma com propulsão MHD, automatizado pela plataforma ESP32, com um sistema mecânico de recolhimento de plástico acoplado em sua parte traseira, que ficará responsável por recolher os resíduos sobre o oceano e levá-los até determinado ponto de coleta.

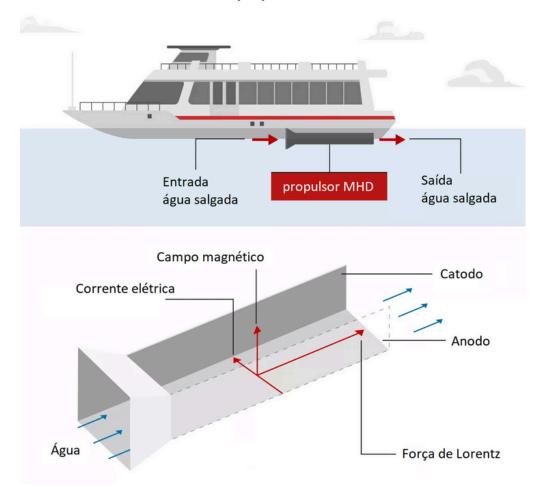
Metodologia



Criou-se um protótipo de embarcação que tem em sua parte traseira um sistema de coleta em rede para a captura de resíduos plásticos que estão sobre o oceano. A movimentação será exclusivamente a propulsão MHD. Para a ionização do sal colocou-se duas placas paralelas ligadas a uma bateria que irá gerar a DDP. Ao passar pelas placas o sal é ionizado e fica submetido a um campo magnético que fará o íon de sal ser impulsionado para trás, o que faz a embarcação seja impulsionada para frente. Ademais, criou-se um site em html com a liguagem PHP, em que esta por sua vez, ficou responsável pela conexão do banco de dados que foi desenvolvido em MySql. Há também a programação do controle do barco pelo usuário com a linguagem de programação C.

Metodologia

Como um sistema de propulsão MHD funciona







Resultados alcançados



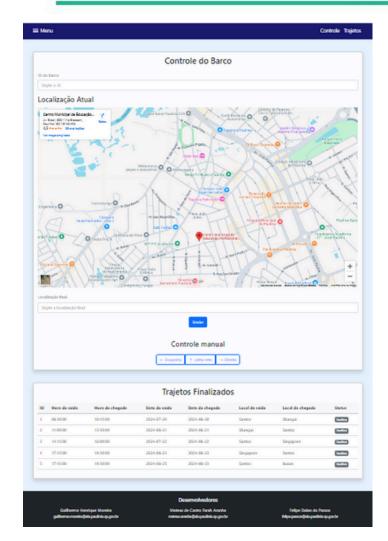
Com uma estrutura leve, o protótipo mostrou sucesso na sua locomoção por propulsão iônica. A estrutura do sistema automatizado em ESP32 está planejada e a próxima fase do projeto prevê o acoplamento, junto com o sistema de coleta de plástico. Caso verificado novamente o sucesso do recolhimento de lixo em pequena escala, o protótipo demonstra resultados confiáveis para ser testado em uma escala maior.

Ademais, o site em desenvolvimento está funcionando, faltando apenas a programação em C para que o usuário possa controlar como queira o barco.

Resultados alcançados







Aplicabilidade dos resultados no cotidiano da sociedade



A aplicabilidade dos resultados do projeto de barco autônomo movido a MHD para limpeza dos oceanos no cotidiano da sociedade pode ter grande impacto na sustentabilidade e na preservação ambiental. Ao desenvolver uma embarcação automatizada, movida por energia solar e capaz de coletar resíduos plásticos no oceano, o projeto aborda uma das maiores crises ambientais: a poluição plástica.

O trabalho surgiu quando, em uma aula de física, fomos apresentados ao método de propulsão MHD e pesquisamos sobre uma problemática que esse método seria útil. Em 2016, 80% do plástico produzido foi descartado nos oceanos e vimos a necessidade de criar algo para reduzir a poluição ocêanica pelo material.

Criatividade e inovação



O projeto de desenvolvimento de um barco autômato sustentável, movido por propulsão Magneto-HidroDinâmica (MHD), surge como uma solução inovadora para um grande desafio ambiental da atualidade: a poluição dos oceanos por resíduos plásticos. A pesquisa realizada neste trabalho demonstrou a viabilidade do uso dessa tecnologia de propulsão limpa e eficiente, utilizando os princípios da força de Lorentz para gerar movimento através da ionização da água do mar.

Vídeo do barco se movendo com o MHD

Considerações finais



Conclui-se que o protótipo é funcional, com base no grau de avanço do projeto. A intenção é melhorar ainda mais o sistema e foi identificada a necessidade de recomprar algumas das peças do projeto, como duas placas paralelas novas, para melhorar a condutividade elétrica, e mais ímãs, a fim de fortalecer a força do campo magnético, resultando em um melhor desempenho na propulsão MHD. Em relação ao site, o design está quase finalizado, necessitando apenas de alguns ajustes. O banco de dados está corretamente conectado, faltando apenas a programação em C para o controle do barco pelo usuário.

Orientadora: Raquel Cristina Bertolini Lot

Coorientador: Diogo Pelaes Franco Pereira

Colaborador: Rafael Bonato

CEMEP - Osmar Passarelli Silveira



De 09 a 29 de novembro de 2024

Realização



Apoiadores









