











DRAGONFLY: IMPLEMENTAÇÃO DE UMA PLATAFORMA ROBÓTICA MÓVEL E AUTÓNOMA PARA A AQUISIÇÃO DE DADOS EM TEMPO-REAL

OCONOR DE LA CUITAL DA DE DACIONAL DE LA CUITAL DE LA CONTROL DE LA CUITAL DEL CONTROL DE LA CUITAL DEL CUITAL DE LA CUITAL DEL CUITAL DE LA C SOBRE A QUALIDADE DA ÁGUA EM RIOS, ALBUFEIRAS E ESTUÁRIOS.







OBJETIVOS

Aplicar tecnologias web/loT para aquisição de dados que permitam a monitorização online dos parâmetros da qualidade da água doce, com vista à proteção dos reservatórios de água contra a poluição e estudo do impacto das alterações climáticas

EQUIPA

Manuel Barros, Carlos Ferreira, Henrique Pinho, Hugo Magalhães, Pedro Granchinho, Pedro Neves, André Teixeira (M2E), Abu Darda Sharif (LEEC), Marcelo Souza (TeSP – AI).

PARCEIROS

- Comunidade Intermunicipal do Médio Tejo, CIMT
- FlyRobotics (empresa start-up parceira do Ci2)

Mais informações do projeto em www.dragonfly.ipt.pt



RESULTADOS

Desenvolvimento de uma plataforma robótica móvel e autónoma para a aquisição de dados sob a forma de medições espácio-temporais e mapa de dispersão de concentrações químicas sobre a qualidade da água,

IDP/05567/2020/02 - Trabalho financiado pela FCT – Fundação para a Ciência e a Tecnologia, I.P., no âmbito do projeto UIDP/05567/2020

- Implementação de uma rede de monitorização móvel baseada em IoT, permitindo uma análise contínua da qualidade da água e a determinação da "escala e origem" das fontes de poluição.
- Desenvolvimento de estratégias para localização de Fontes de Odor orientados para uma rede colaborativa de robôs
- Os resultados permitiram 2 comunicações científicas e a participação em 3 fóruns regionais até outubro de 2023.

