



PROTÓTIPO DE UM DISPENSER AUTÔNOMO PARA ALIMENTAÇÃO DE PETS

ALUNO: João Gabriel Alves Longhi

ORIENTADORA: Francislene Sabaini Ramos Salmen

INTRODUÇÃO

Diante do crescente uso de novas tecnologias para diferentes funções, e a possibilidade de alimentar os PETS, mesmo que os seus cuidadores não estejam presentes, verificou-se a necessidade de desenvolver um dispenser autônomo para animais domésticos que, além de otimizar o tempo dos cuidadores, proporciona ao animal uma alimentação balanceada e saudável.

OBJETIVO

Desenvolvimento de um dispenser autônomo para alimentação de PETS a fim de garantir precisão na hora da alimentação, dosando e proporcionando apenas a quantidade de ração selecionada, além de fornecer sua comida somente nos horários variados que seu dono escolher, podendo auxiliar na dieta evitando o excesso de alimentação do pet.



Imagem do Protótipo
Fonte: O Autor

METODOLOGIA

Para a construção do protótipo, foi utilizada a plataforma Arduino UNO R3 e linguagem C/C++ para programação, Sensor Ultrassônico HC-SR04 e dois Servo Motores para realizar a abertura do dispenser da ração, onde a mesma é encaminhada até o reservatório por meio da gravidade. Dessa forma, após ser realizada a detecção da presença do animal por meio do sensor Ultrassônico, o reservatório com a ração é exibido ao animal na parte externa do dispenser.

CONCLUSÃO

Após realização de testes, com a primeira fase do projeto concluído, o protótipo alcançou resultado esperado atingindo as expectativas e constatou eficácia frente a inovação tecnológica utilizada para promover novas possibilidades, infraestrutura e recursos viáveis para automação de um dispenser para alimentação dos Pets.

REFERÊNCIAS

BANZI, Massimo. **Primeiros passos com o Arduino**. São Paulo: Novatec, p. p1, 2011.
BAZZO, Walter Antonio; PEREIRA, Luiz Teixeira do Vale. **Introdução à Engenharia: Conceitos, Ferramentas e Comportamentos**. 1ªed.; Santa Catarina: Editora da UFSC, 2006.

<https://www.brincandocomideias.com/>