

JOSÉ MACHADO COELHO JÚNIOR
FERNANDO CARTAXO ROLIM NETO
JÚLIO DA SILVA C. O. ANDRADE

TOPOGRAFIA

GERAL

2ª ED.
Digital

2020

JOSÉ MACHADO COELHO JÚNIOR
FERNANDO CARTAXO ROLIM NETO
JÚLIO DA SILVA C. O. ANDRADE

TOPOGRAFIA
GERAL ^{2ª ED.}
Digital

2020

Ficha Catalográfica

C672p Coelho Júnior, José Machado –
Topografia Geral / José Machado Coelho Júnior,
Fernando Cartaxo Rolim Neto, Júlio da Silva Correa de
Oliveira Andrade. – 2ª Ed. Recife: 2020.
273p

ISBN 978-65-00-06639-5

Referências.

1. Planimetria. 2. Altimetria. 3. Automação
Topográfica 4. Levantamento Topográfico 5. Locação
Topográfica 6. Agricultura de Precisão

CDD: 620

AUTORES

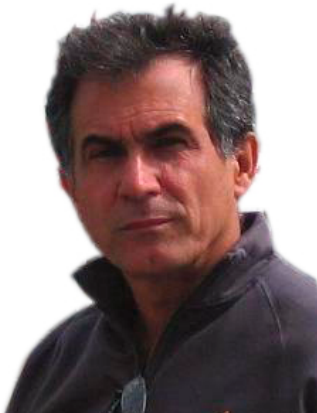
José Machado Coelho Júnior



Possui graduação e mestrado em Agronomia pela Universidade Federal Rural de Pernambuco (UFRPE) e doutorado em Geografia pela Universidade Federal de Pernambuco (UFPE). É professor da Área de Geotecnologias do Departamento de Tecnologia Rural da UFRPE desde 2012, estando atualmente no quadro de professor adjunto.

E-mail: machadojr@ufrpe.br

Fernando Cartaxo Rolim Neto



Possui graduação em Agronomia pela Universidade Federal da Paraíba (UFPB), mestrado em Agronomia pela Universidade Federal Rural de Pernambuco (UFRPE) e doutorado em Agronomia pela Universidade Federal de Viçosa (UFV). É professor do Departamento de Tecnologia Rural da UFRPE desde 1992, estando atualmente no quadro de professor titular e também do Programa de Pós-Graduação em Engenharia Ambiental da UFRPE.

E-mail: fernandocartaxo@yahoo.com.br



Júlio da Silva C. O. Andrade

Possui graduação e mestrado em Agronomia pela Universidade Federal Rural de Pernambuco (UFRPE) e especialização em Geoprocessamento e Georreferenciamento. É professor da Área de Geotecnologias do Departamento de Tecnologia Rural da UFRPE desde 2013, estando atualmente no quadro de professor adjunto.

E-mail: julio.andrade@ufrpe.br

AGRADECIMENTOS E DEDICATÓRIAS

Agradecemos à Deus pela criação do universo, à Reitora Maria José de Sena, aos colegas do Departamento de Tecnologia Rural e aos nossos familiares e amigos pelo apoio e carinho.

Os autores

Dedico este à minha mãe OLIVIA MACHADO COELHO (*in memorian*) e ao meu pai JOSÉ MACHADO COELHO (*in memorian*) pelo amparo, carinho e amor. Te amo e muito obrigado por tudo!

José Machado

Dedico este livro aos meus familiares, aos verdadeiros amigos, aos verdadeiros mestres e aos meus alunos e ex-alunos.

Fernando Cartaxo

Dedico este livro à pessoa mais importante da minha vida, pois a mesma me deu a oportunidade e ensinamentos para desenvolver meu espírito. Nilma Maria de Carvalho Pereira, obrigado por existir e ao meu pai Frederico Corrêa de Oliveira Andrade (*in memorian*).

Júlio Andrade

SUMÁRIO

Parte I – Planimetria	08
Capítulo 1 - Introdução à Topografia	09
Capítulo 2 – Equipamentos Topográficos	32
Capítulo 3 – Escala	63
Capítulo 4 – Ângulos Importantes à Topografia	77
Capítulo 5 – Medições de Distâncias Horizontais	93
Capítulo 6 – Levantamento Topográfico Planimétrico	109
Capítulo 7 – Cálculo de fechamento angular de uma poligonal fechada.....	129
Capítulo 8 – Cálculo de área.....	142
Parte II – Altimetria	153
Capítulo 9 - Introdução à Altimetria	154
Capítulo 10 – Nivelamento trigonométrico	174
Capítulo 11 – Nivelamento Geométrico	179
Capítulo 12 – Perfil Longitudinal	195
Capítulo 13 – Seção Transversal	209

Capítulo 14 – Curvas de Nível	217
Capítulo 15 – Quadriculação do Terreno e Interpolação das Curvas de Nível	232
Capítulo 16 – Cálculo de Volume.....	241
Parte III – Topografia Aplicada à Agricultura	246
Capítulo 16 – Agricultura de Precisão	247
Referências	272

PARTE 1

PLANIMETRIA

CAPÍTULO 1

INTRODUÇÃO À TOPOGRAFIA

1. História da Topografia

O homem passou por diversos processos evolutivos de sobrevivência durante a história, desde suas formas primárias até as configurações atuais de sociedade. Os primeiros povos da pré-história eram os nômades que não possuíam residência fixa e sobreviviam da caça, pesca e extração vegetal. Com o passar do tempo, houve a necessidade do ser humano mudar os hábitos de sobrevivência, pois os alimentos, que até então somente explorava, estavam ficando escassos, passando a ter sua residência fixa e tornando-se uma espécie sedentária. Aprendeu a cultivar seu próprio alimento e criar animais, surgindo então, a agricultura e pecuária, conseqüentemente, formando sociedades mais complexas, como vilas e cidades.

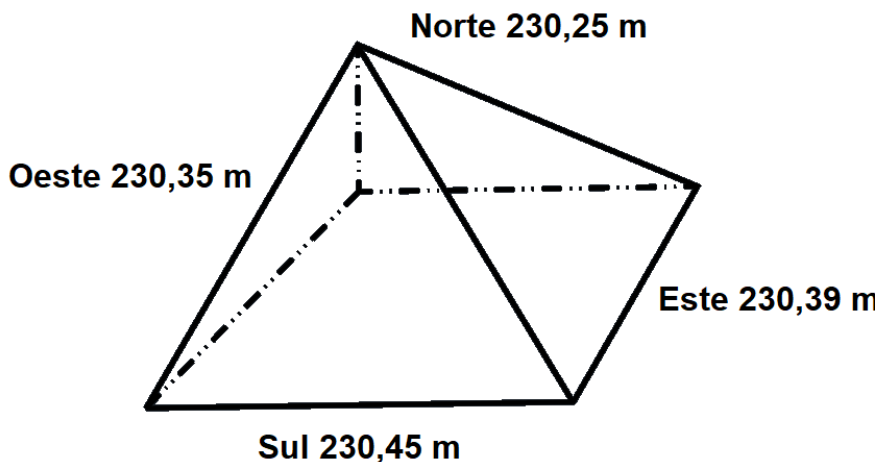
Após a criação de uma sociedade mais organizada, o ser humano necessitou especializar-se e demarcar seus domínios para

uso em suas atividades agrícolas e moradias. A partir daí, o homem passou a usar a Topografia, sem mesmo saber que a havia descoberto. Para as atividades de demarcações de terras para plantios e construção de residências eram necessários alguns instrumentos que auxiliassem nesse trabalho, daí o surgimento dos primeiros instrumentos topográficos, embora que rudimentares.

Os primeiros povos que criaram e utilizaram os instrumentos topográficos foram os egípcios e mesopotâmicos, depois chineses, hebreus, gregos e romanos. Não se sabe exatamente o ano em que começou, mas acredita-se que a Topografia já era usada antes de 3200 a.C., tendo sido empregada no antigo Império Egípcio.

Os instrumentos, nessa época, eram bastante rudimentares e tinham baixas exatidão e precisão em se comparando com os instrumentos atuais, porém considerando-se suas épocas esses povos chegavam a resultados espantosos. Os egípcios, como exemplo, ao construírem a pirâmide de Quéops, que durou 30 anos para ser erguida, realizaram com as medidas de 230,25 m, 230,45 m, 230,39 m e 230,35 m, respectivamente, para as suas bases norte, sul, leste e oeste. Eles erraram apenas 20 centímetros entres as bases (Figura 1).

Figura 1 – Medições das bases da pirâmide de Quéops e sua orientação.



Fonte: Autores.

Em se tratando de ângulos, o erro correspondente aos 4 ângulos da base da pirâmide é de apenas 6'35". Outra consideração importante é que as quatro arestas da pirâmide de Quéops apontam para os pontos colaterais NE, SE, SO, e NO, incluindo também as outras pirâmides de Gizé. Com o passar das gerações e do tempo, os instrumentos e métodos evoluíram tecnicamente e eletronicamente, tornando as interfaces e seus manejos mais amigáveis, dispondo de mais recursos para o operador, controlando mais o erro e, conseqüentemente, dando resultados com maiores exatidões e precisões.

2. Importância

Apesar de estar intimamente relacionada com a representação de partes da superfície terrestre, de uma maneira geral, a Topografia assume papel importante nas várias Áreas do conhecimento humano tais como nas Engenharias (Civil, Mecânica, Agrônômica, Pesca, Florestal, Agrícola, Cartográfica, etc), na Arquitetura, na Geologia e até na Medicina. Nestas últimas, ela ajuda na identificação e caracterização de minerais e partes do corpo humano, respectivamente, através de técnicas e instrumentos de altíssima precisão como os microscópios eletrônicos e aparelhos de ressonância magnética.

3. Relação com outras Ciências

Sua existência está correlacionada com a Matemática, Física, Geografia, Geodésia, entre outras. Pode-se dizer que seus limites terminam onde começam os limites desta última, como veremos mais adiante. Nos instrumentos e métodos utilizados para atingir seus objetivos, são utilizados princípios de Física e Matemática.

4. Definições e divisões

A palavra Topografia é originada do idioma grego. Após a tradução para a língua portuguesa têm-se *Topos* significando lugar ou região e *Graphen* equivalente a descrição, ou seja, descrição de um lugar.

Atualmente existem diversas definições sobre o significado da Topografia. Doubek (1989) afirma que a Topografia tem por objetivo o estudo dos instrumentos e métodos utilizados para se obter a representação gráfica de uma porção do terreno sobre uma superfície plana. Espartel (1987) por sua vez diz que a Topografia tem por finalidade determinar o contorno, dimensão e posição relativa de uma porção limitada da superfície terrestre, sem levar em conta a curvatura resultante da esfericidade terrestre.

Analisando-se essas definições, pode ser entendido que a Topografia é uma ciência que estuda, projeta, representa, mensura e executa uma parte limitada da superfície terrestre não levando em conta a curvatura da Terra, até onde o erro de esfericidade poderá ser desprezível, e considerando os perímetros, dimensões, localização geográfica e posição (orientação) de objetos de interesse que estejam dentro desta porção.

A Geodésia, ciência que estuda a Terra como um todo ou parcialmente, é dividida em três ramos: Geodésia Física, Geodésia Geométrica e Geodésia por satélites. A Topografia é um ramo da Geodésia Geométrica, sendo que essas duas ciências estudam, em muitas vezes, os mesmos métodos, utilizando os mesmos instrumentos para determinar porções da superfície terrestre. Entretanto, a Topografia estuda apenas uma porção limitada da superfície terrestre, enquanto que a Geodésia admite uma maior dimensão, estudando porções maiores que a limitada para a Topografia, até mesmo a toda a Terra.

É importante salientar que, quando se considera a curvatura da Terra, não mais se trabalha com os planos topográficos (dimensões planimétricas e altimétricas, posição, orientação e coordenadas locais), o que significa que a Topografia deixou de ser usada. O uso de GNSS – Global Navigation Sattelite System (GPS, GLONASS, etc) e *DATA* (plural de *Datum*) geodésicos evidenciam a utilização da Geodésia, confundida por muitos autores.

O limite geométrico da porção que delimita a Topografia com a Geodésia varia de autor para autor, em função do erro admissível e se é economicamente viável para a Topografia. Então, se é possível utilizar o plano topográfico sem gerar erros

consideráveis estamos usando a Topografia, onde essa porção é limitada por um plano de raio com 20 km.

A Topografia é dividida em dois ramos: Topologia e Topometria. A Topologia é definida por Comastri (1986) como a parte da Topografia que se preocupa com as formas exteriores da superfície da Terra e as leis que regem o seu modelado. Já a Topometria é um ramo da Topografia que tem como objetivo as medições de elementos característicos de uma determinada área. Esse ramo divide-se em: Planimetria, Altimetria e Planialtimetria (Figura 2).

Figura 2 – Divisão e subdivisões da Topografia.



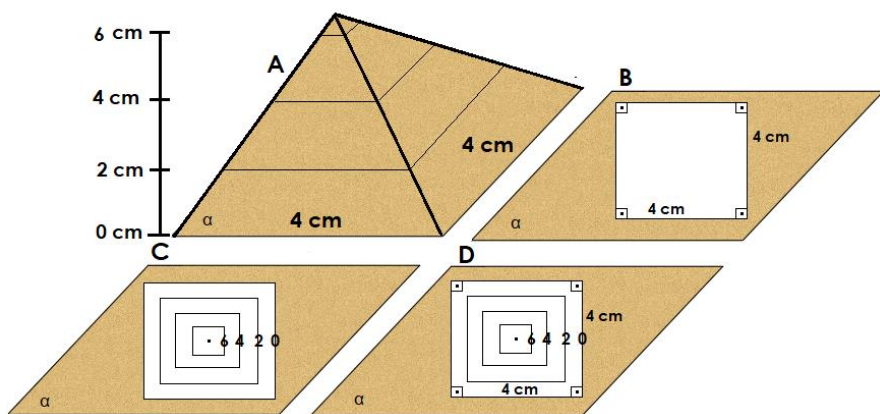
Fonte: Autores.

A Planimetria é a parte da Topografia que estuda o terreno levando em consideração somente dimensões e coordenadas planimétricas. Nesse caso não se tem ideia do relevo do terreno em questão, estudando-se apenas suas distâncias e ângulos horizontais, localização geográfica e posição (orientação).

A Altimetria é a parte da Topografia que estuda o terreno levando em consideração somente dimensões e coordenadas altimétricas. Nesse caso se tem ideia do relevo do terreno em questão, estudando-se apenas suas distâncias e ângulos verticais.

A Planialtimetria é a parte da Topografia que estuda o terreno levando em consideração as dimensões e coordenadas planimétricas e altimétricas. Nesse caso se tem ideia do relevo do terreno em questão, estudando-se suas distâncias horizontais e verticais, ângulos horizontais e verticais, localização geográfica e posição (orientação). A Figura 3 demonstra uma pirâmide sendo representada planimetricamente, altimetricamente e planialtimetricamente.

Figura 3 – Pirâmide no espaço (A) sendo representada pela planimetria (B), altimetria (C) e planialtimetria (D).

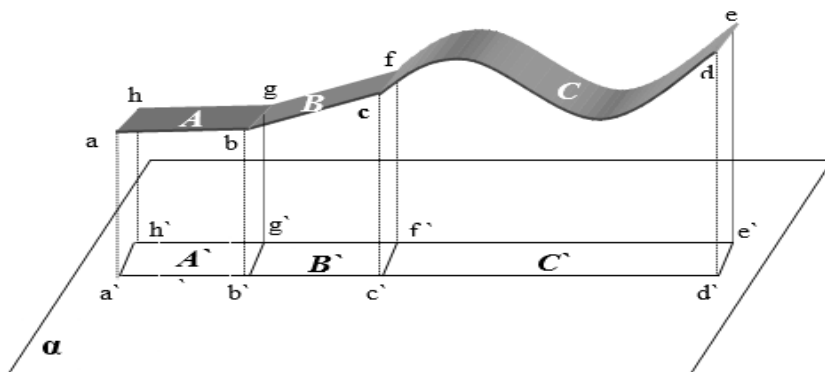


Fonte: Autores.

Para as Geociências (Ciências que estudam a Terra), Topografia é a Ciência que trata de representar uma parte da superfície terrestre, sem levar em consideração a curvatura resultante da esfericidade do nosso planeta, fornecendo sua forma (aparência), área (tamanho), limites (vizinhança) e posição relativa (orientação magnética ou geográfica).

Para fins legais e administrativos, como previsto nos Direitos Civil e Agrário respectivamente, a área que aparece nas plantas topográficas é aquela resultante da projeção ortogonal de pontos da superfície do terreno, situados nos vértices da poligonal do terreno, num plano horizontal α (Figura 4).

Figura 4 - Área de um terreno qualquer, com superfícies plana horizontal (A), plana inclinada (B) e ondulada (C), projetadas ortogonalmente num plano topográfico (α) através de seus vértices $a'b'g'h'$, $b'c'f'g'$ e $c'd'e'f'$, respectivamente.



Fonte: Autores

Projetar pontos, ortogonalmente em um plano, é fazer com que eles caiam perpendicularmente sobre este plano, que é arbitrário e denominado de topográfico. Os pontos são também denominados topográficos e são escolhidos no terreno, geralmente em seus vértices definidores, de forma que melhor representem a área de interesse.

Como resultado da projeção ortogonal, algumas áreas terão seus tamanhos **diminuídos**, como é o caso daquelas com superfícies **planas inclinadas e ou onduladas**, exemplificadas, respectivamente, pelas áreas B e C da Figura 1. Outras áreas permanecerão inalteradas, quando situadas em superfícies planas horizontais, tal como a área A da Figura 1, mas **nunca** haverá **aumento** de área devido a esta projeção.

As letras **A**, **B** e **C** representam as áreas **reais**, ou seja, como elas aparecem no **campo**, enquanto as letras **A`**, **B`** e **C`** representam as áreas projetadas também conhecidas como **produtivas**. Estas últimas são as que aparecem nas plantas topográficas e onde, é claro, são realizados os projetos para futuras locações de obras no campo.

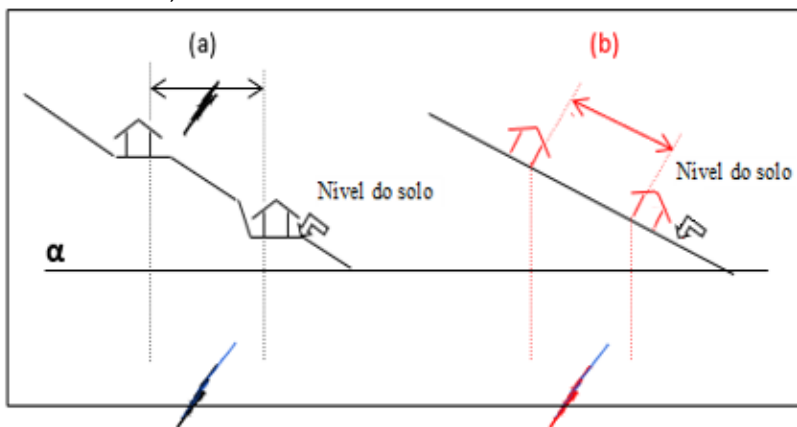
Em decorrência da redução de áreas em certos casos, poder-se-ia indagar sobre os problemas advindos quando da implantação ou execução de projetos. É claro que não haverá, pois como está previsto que a área a ser usada é aquela resultante da projeção ortogonal.

Na Agronomia, na Engenharia Florestal, na Engenharia Agrícola, na Zootecnia, na Engenharia de Pesca e em tantas outras atividades humanas, alguns casos e justificativas de aplicações podem ser citados quando da utilização de áreas em terrenos inclinados.

No caso de práticas agrícolas como na implantação de terraços para a conservação de solos e marcação de curvas de nível, o espaçamento considerado deve ser com base na distância horizontal.

Na implantação de loteamentos, o espaçamento entre lotes ou casas deve ser medido no terreno de acordo com a distância determinada na planta topográfica. As figuras 5a e 5b, mostram respectivamente, as formas correta e incorreta, em que o espaçamento planejado de 20 metros é obtido. No campo, a medição deve ser feita horizontalmente, podendo-se usar um diastímetro qualquer, trena, por exemplo, que corresponde à distância horizontal ou projetada, equivalente à usada na planta topográfica do projeto (Figura 5a).

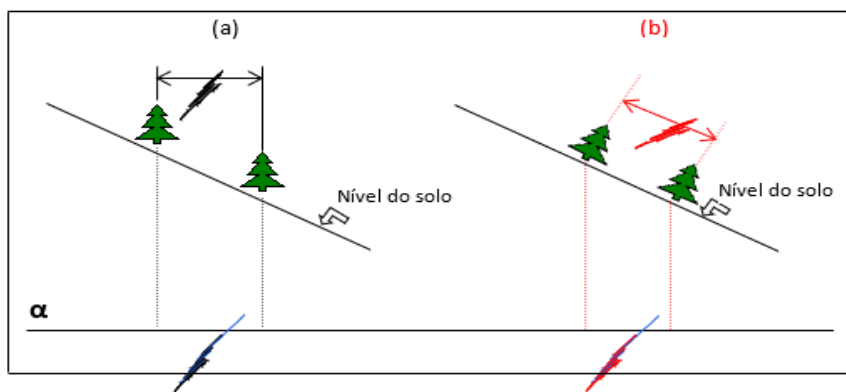
Figura 5 - Representações das medições correta (a) e incorreta (b) da distância entre duas casas, num loteamento situado em terreno inclinado.



Fonte: Autores

No caso de projetos de reflorestamentos, devem-se seguir as regras impostas na concepção dos mesmos. É o caso do espaçamento entre mudas plantadas, em que as medições das distâncias entre as plantas devem permanecer fidedignas com aquelas do projeto. Se durante a etapa de plantio em terreno inclinado, a distância medida entre plantas for realizada seguindo-se a conformação da superfície do solo, haverá uma redução no espaçamento entre as plantas adultas e, conseqüentemente, redução ou alteração no número de árvores e volume de madeira calculado inicialmente. Tal fato ocorre em decorrência de que pela própria fisiologia vegetal, as espécies florestais crescem no sentido vertical (Figura 6a) e não no inclinado (Figura 6b).

Figura 6 - Exemplo de uso da área produtiva com reflorestamento em área inclinada, evidenciando a forma correta (a) e errada (b).



Fonte: Autores

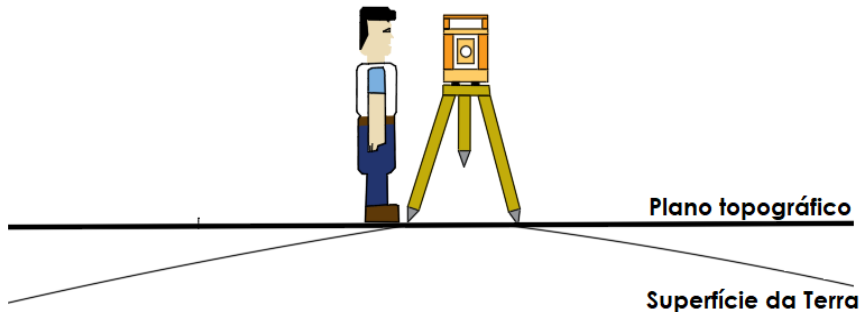
Pelo fato de que os projetos são realizados a partir das plantas topográficas, e que a área considerada é a produtiva, vale a pena chamar a atenção para outros casos particulares, como nos projetos de irrigação e de parcelamento de pastagens, em áreas com superfícies inclinadas ou onduladas. Quando da implantação da irrigação, os tubos das linhas principal e secundária serão colocados diretamente na superfície do solo, havendo necessidade por maior quantidade de tubos (tamanho padrão de 6 metros), do que a calculada no projeto. Isto ocorre devido ao acréscimo provocado pelo aumento da superfície, função da área real, e também pelas perdas com quebras. No caso do parcelamento de pastagens, a fim de ilustração, pode-se considerar a demarcação de dois piquetes numa planta topográfica, com gramínea de porte baixo (*Brachiaria humidicola*), com mesma área produtiva, sendo que um encontra-se em terreno plano e o outro em terreno inclinado. Este último possuirá maior área real e, conseqüentemente, maior volume de pasto. Nesta situação poder-se-ia imaginar que o gado colocado no piquete com área real maior, teria mais alimento disponível, contrariando assim a noção de que a área produtiva é a que deve ser usada. Nesta situação, haverá uma compensação, pois o solo será mais raso, estará mais susceptível à erosão e, conseqüentemente, o desenvolvimento da pastagem será prejudicado. Some-se a estas desvantagens o fato de que em topografia inclinada o gado gastará mais energia para se alimentar, mesmo deslocando-se pelas curvas de nível.

5. Erro de esfericidade

O tamanho máximo de uma área a ser estudada ou representada pela Topografia ou pela Geodésia varia de autor para autor, dependendo do erro admissível devido à curvatura da Terra. Então, se for possível a utilização do plano topográfico, sem gerar erros consideráveis, pode-se usar a Topografia, sendo essa porção limitada por um plano de raio com 20 km.

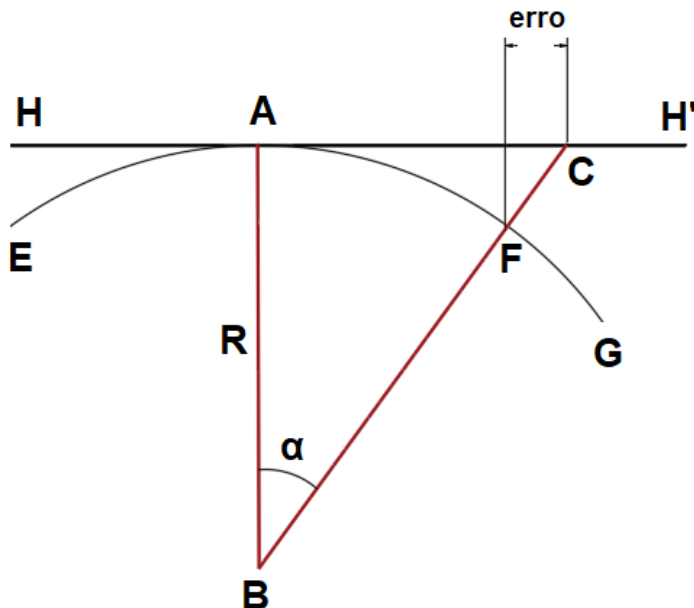
Os trabalhos topográficos como levantamentos e locações são realizados sobre a superfície curva da Terra, porém os dados coletados são projetados sobre uma superfície plana, o plano topográfico. Por causa disso ocorre um erro denominado de erro de esfericidade (Figuras 7 e 8).

Figura 7 – Representação do Plano Topográfico (distância horizontal) e da superfície da Terra (distância curva).



Fonte: Autores.

Figura 8 – Representação do erro de esfericidade obtido através do arco da terra e o plano topográfico.



Fonte: Autores.

Na Figura 8 temos a fórmula para obtenção do Erro de Esfericidade (ee), onde:

$$ee = R \operatorname{tg} \alpha - \left(\frac{\pi R \alpha}{180} \right)$$

R – Raio da Terra
 α – Ângulo da Terra referente a curvatura em questão
 AF – Superfície da Terra Estudada
 HH' - Plano topográfico
 AC- Superfície da Terra Representada no Plano Topográfico

Na Topografia, o profissional, deve avaliar, qual deve ser o limite da área a ser trabalhada para avaliar a desconsideração do erro, pois quanto mais distante do centro da área a ser medida (origem do plano topográfico, maior será esse erro. A Tabela 1 apresenta os valores das unidades de coordenadas geográficas, distância na superfície terrestre, também chamada de distância curva (DC), distância horizontal no plano topográfico (DH) e o erro correspondente à diferença entre DC e DH (Tabela 1). Porém, é sabido, que o fator econômico pesa na hora da escolha em utilizar a Topografia ou Geodésia, então deve ser algo a se considerar.

Tabela 1 – Distância da curvatura da Terra, distância horizontal e erro de esfericidade para 1° e 1' das coordenadas geográficas.

Unidades de Coordenadas Geográficas	Distância na Curvatura (DC)	Distância Horizontal (DH)	Erro=DC-DH
1°	111.188,763 m	111.177,473 m	11,29 m
1'	1.852,958 m	1.852,957 m	0,02178 mm

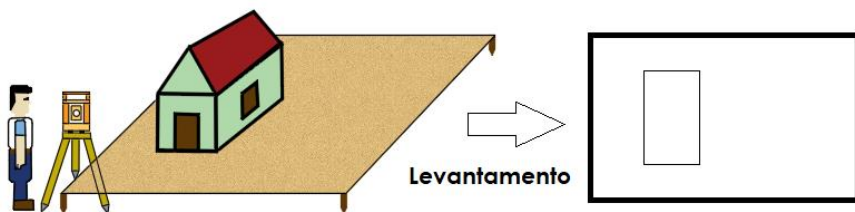
6. Principais trabalhos e áreas que podem usar a Topografia

O objetivo principal da Topografia é a representação planialtimétrica de uma determinada superfície terrestre, em escala adequada, seguindo as normas locais, regionais ou nacionais. Os

principais trabalhos da Topografia são o levantamento topográfico e a locação topográfica.

O levantamento topográfico, de uma forma geral, consiste em recolher todos os dados e características importantes que há no terreno numa determinada área, para posterior representação fiel, através de desenho em papel ou ambiente gráfico, em escala adequada e com orientação, de todos os detalhes naturais e artificiais que foram levantados (Figura 9).

Figura 9- Representação do levantamento topográfico de um imóvel.

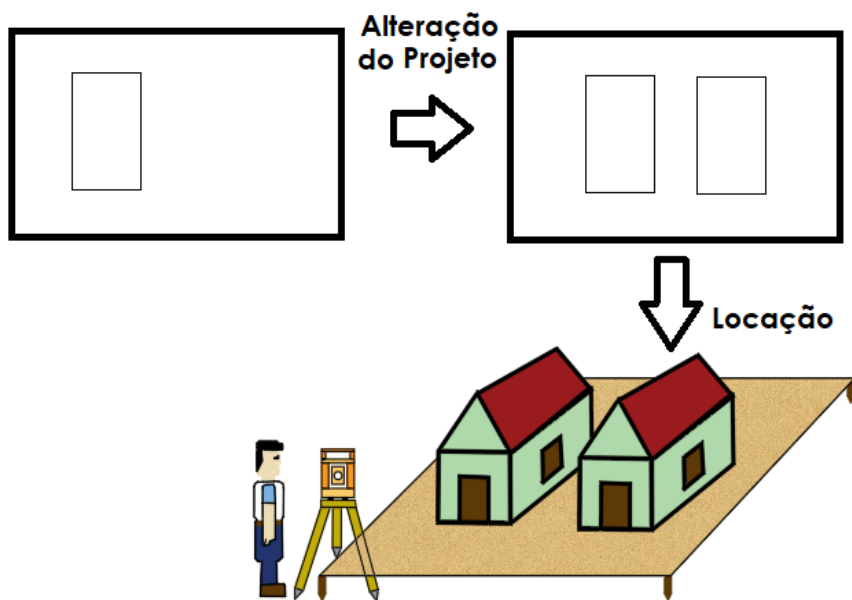


Fonte: Autores.

A locação topográfica é o processo inverso ao levantamento topográfico. Também se divide em planimétrica, altimétrica e planialtimétrica. Antes de toda locação topográfica deve ser realizado um levantamento topográfico. Após o levantamento topográfico, o topógrafo ou engenheiro irá ao escritório realizar o projeto, criando as mudanças futuras necessárias no terreno, para a

implantação de obras na área. É importante salientar que todos os dados e valores característicos importantes do projeto deverão ser implantados fielmente no terreno de acordo com a escala utilizada. A locação topográfica é mais cara e trabalhosa em relação ao levantamento topográfico (Figura 10).

Figura 10- Representação da planta de dois imóveis levantados anteriormente, alterados e depois locados de acordo com o projeto.



Fonte: Autores.

Como exemplo, tem-se na Figura 10 uma planta com um imóvel levantado anteriormente (Figura 9). A partir do projeto

ocorreu a locação topográfica, do papel para o campo, sendo implementadas no terreno a construção de outra casa. Poderiam também derrubar ou inserir novas casas, postes, piscinas, ou seja, uma infinidade de coisas que poderiam ser alteradas no papel e executadas no terreno.

Após a realização do trabalho de levantamento topográfico e/ou locação topográfica deve-se anexar ao projeto/trabalho o memorial descritivo. Memorial descritivo é um documento anexo ao trabalho que informa todas as características de uma propriedade ou área. Esse memorial indica os principais marcos, coordenadas, estradas principais que limitam a propriedade, etc. É utilizado para descrever, em forma de texto, a poligonal que limita a propriedade de uma maneira que se entenda e compreenda suas características e o que foi realizado, sem a necessidade de se verificar graficamente ou em tabelas.

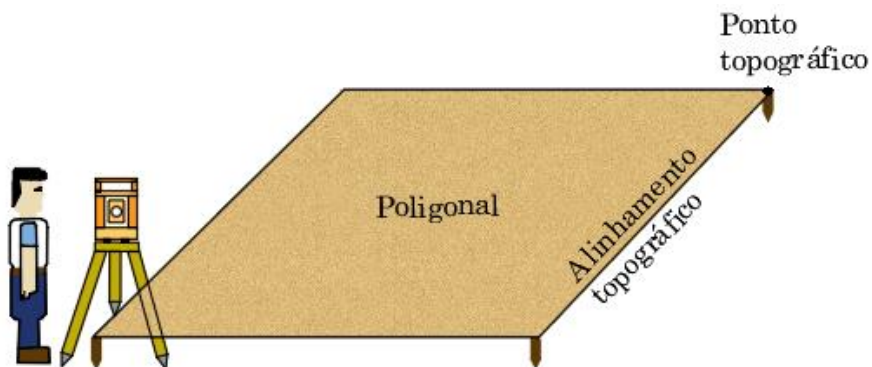
A Topografia pode ser utilizada em diversas áreas, como exemplo, desde a Agronomia, Cartografia, Engenharia Agrícola, Engenharia de Agrimensura, Engenharia Ambiental, Engenharia Civil, Engenharia Florestal, Engenharia Mecânica, Zootecnia, Engenharia de Pesca e até mesmo na Medicina. Neste último caso é a representação do corpo humano, de seus órgãos ou partes destes,

através de imagens, não sendo o seu detalhamento objetivo deste livro.

7. Topografia como uma representação geométrica

A Topografia baseia-se em Geometria aplicada, onde se imaginam figuras geométricas regulares ou irregulares geoespacializadas. Quando um levantamento topográfico é realizado, coletam-se todos os dados e características do terreno em forma de figuras geométricas com suas dimensões, perímetros e posições (orientações) e localizações geográficas. As figuras geométricas básicas são compostas de ponto, linha e polígono (Figura 11).

Figura 11 – Ponto topográfico, alinhamento topográfico e poligonal.



Fonte: Autores.

7.1. Ponto

O ponto é a menor unidade numa figura geométrica. Em Topografia são representados pelos pontos topográficos. Os pontos topográficos em um levantamento topográfico ou locação topográfica podem ser materializados por piquete, estaca, prego, parafuso ou tinta.

7.2. Alinhamento ou linha

A linha é uma figura geométrica formada pela união de vários pontos numa mesma reta. Em Topografia, essa linha formadora dos lados de uma poligonal é chamada de alinhamento topográfico. Esse alinhamento topográfico é formado por dois pontos topográficos. Em um triângulo com vértices A, B e C, têm-se três alinhamentos numa mesma direção (AB, BC e CA), e podem existir mais três em outra direção (AC, CB e BA). Em um retângulo, têm-se quatro alinhamentos em cada direção, e assim, por diante. A união de dois ou mais alinhamentos formam as poligonais. Dois alinhamentos poderão formar uma poligonal aberta. Três em diante, poderão formar poligonais abertas ou fechadas (planos).

7.3. Polígonos

Polígonos são usados para definir tanto as poligonais topográficas quanto as do terreno ou da propriedade. As primeiras são construídas como meio auxiliar para se obter as segundas.

As poligonais topográficas podem ser abertas ou fechadas, podendo aparecer conjuntamente num mesmo levantamento topográfico. As fechadas sempre possibilitam os cálculos dos erros angular e linear. As lineares também podem possibilitar os cálculos de tais erros, porém são necessários os valores das coordenadas dos pontos inicial e final deste tipo de poligonal.

EXERCÍCIO DE FIXAÇÃO

1. Qual a diferença entre Altimetria, Planimetria e Planialtimetria?
2. Qual a diferença entre Topografia e Geodésia?
3. Para que serve o memorial descritivo?
4. Diferença entre locação topográfica e levantamento topográfico?

CAPÍTULO 2

EQUIPAMENTOS TOPOGRÁFICOS

Os equipamentos de Topografia são indispensáveis para as práticas de levantamentos e locações topográficas. Dividem-se em instrumentos (equipamentos usados nas medições) e acessórios (equipamentos que auxiliam na medição). Como exemplos de instrumentos, têm-se: estação total, nível de luneta, teodolito, trena, distanciômetro eletrônico, mira-falante (quando usado como trena), receptor de GNSS (instrumento da Geodésia), VANT, entre outros. Como exemplos de acessórios têm-se mira-falante (quando usada para auxiliar o nível de luneta e teodolito utilizando seus fios), nível de cantoneira, baliza, piquete, estaca, estaca testemunha, bastão com prisma, tripé, etc.

A seguir detalhamos os principais equipamentos utilizados no cotidiano da Topografia.

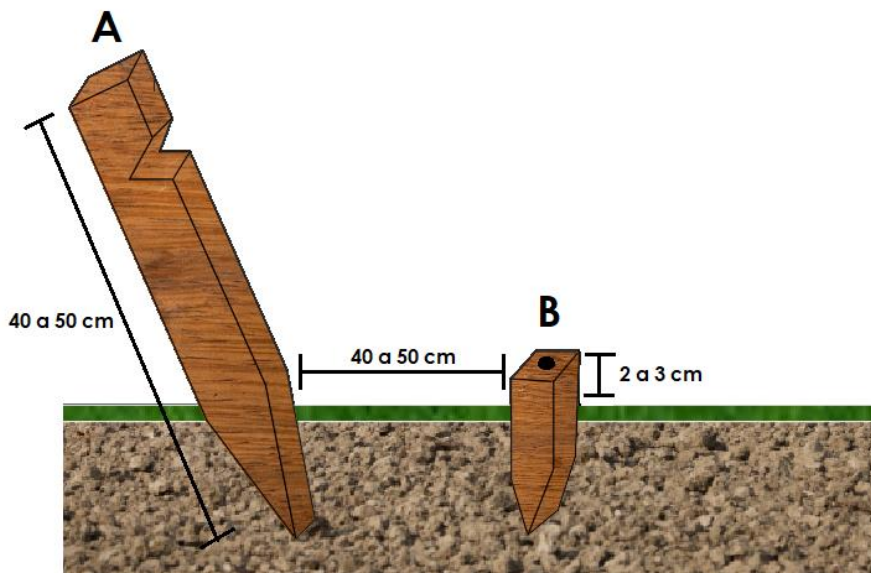
1. Acessórios topográficos

1.1. Piquetes, estacas, estacas testemunhas, pontos de pregos, pontos de tinta e pontos de parafusos.

Os piquetes (Figura 8) são utilizados para materializar os pontos topográficos. Eles podem ser feitos artesanalmente em madeira de boa qualidade para penetrar no solo. Também são fabricados por empresas especializadas utilizando plástico em sua composição. Quando são feitos em madeira, o ponto no centro é marcado com um prego ou com tinta. Para se obter uma boa estabilidade e visibilidade no solo, eles devem ser enterrados deixando-se 2 a 3 cm expostos.

As estacas testemunhas, possuem 40 a 50 cm de altura, apresentando como característica um corte na parte superior. Sua função é auxiliar a localização dos piquetes, pois em terrenos grandes ou locais que possuem vegetação, não é tão fácil encontrar os piquetes. Devem ser colocadas de 40 a 50 cm afastada dos piquetes virada para o lado inverso onde se encontra o piquete e com o corte ou chanfro na parte superior virada para o piquete (Figura 12).

Figura 12 – Em A estaca testemunha e em B o piquete.



Fonte: Autores.

As estacas (Figura 13) são normalmente confeccionadas em madeira de boa qualidade, medindo em torno de 40 a 50 cm. Elas servem para trabalhos de estaqueamento, que é uma técnica onde se colocam todas as estacas alinhadas, objetivando-se o levantamento topográfico. Após o levantamento e realização do projeto, escrevem-se nas estacas os valores correspondentes de cortes e aterros na locação altimétrica.

Tinta, prego e parafuso servem para materializar os pontos topográficos em locais onde haja resistência à penetração, pois os piquetes não poderiam ser colocados. Como por exemplos desses

materiais têm-se calçadas em geral, meios-fios, estradas com placas de concreto ou asfalto, ruas em geral, pisos de casa, rochas, entre outros.

Devem-se fixar os materializadores de pontos em locais definitivos de forma que as ações do homem, animais e natureza não interfiram retirando-os dos locais de interesse. Esses locais devem ser preservados quando de uma possível volta ao local de trabalho visando-se correções.

Figura 13 – Estacas.



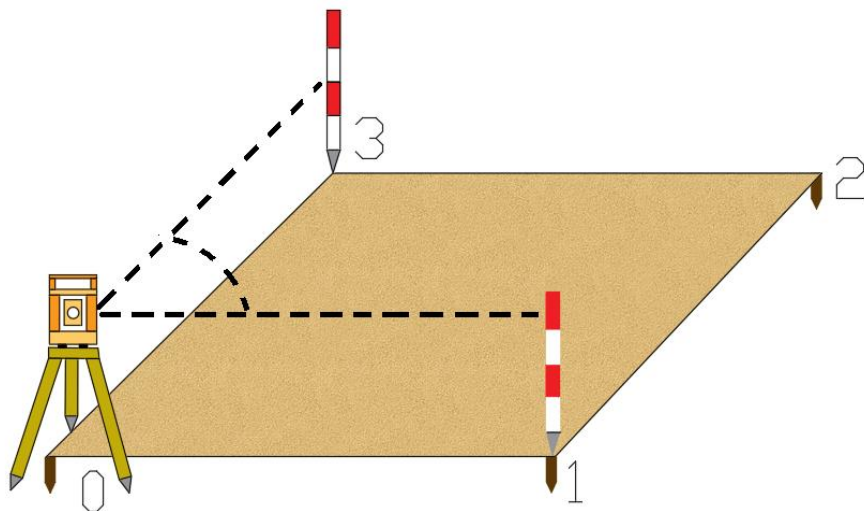
Fonte: Autores.

1.2. Balizas

A baliza é um acessório utilizado para facilitar a visualização dos pontos topográficos, materializados por piquetes, no momento da medição dos ângulos horizontais (Figura 14). É utilizada também

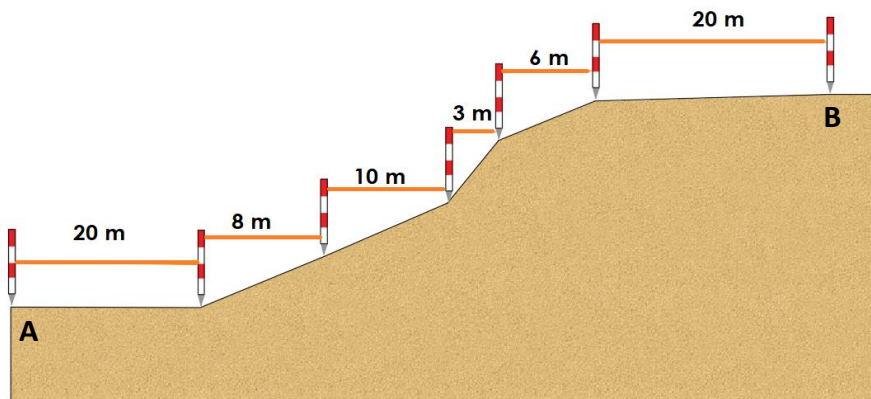
para auxiliar no alinhamento de uma poligonal, perfil, seção transversal e na medição da distância horizontal através de trena (Figura 15), e também, juntamente com a trena, serve para medir ângulos de 90° (Figura 16). Apresenta coloração vermelha e branca para contrastar com a vegetação e o céu claro, facilitando sua identificação em campo. Em geral é dividida em 4 segmentos de 0,5 m, medindo no total 2 m de comprimento, podendo ser de ferro, alumínio ou madeira. É importante salientar que a posição correta de utilização da baliza é exatamente em cima do ponto marcado no piquete e de forma vertical.

Figura 14 – A baliza servindo para auxiliar a medição do ângulo horizontal.



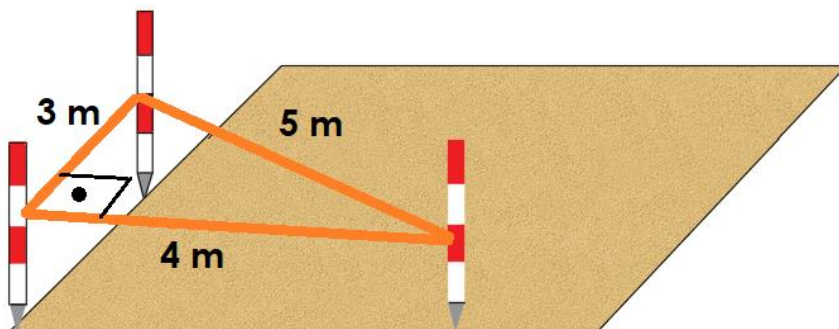
Fonte: Autores.

Figura 15- Balizas auxiliando na medição da distância horizontal com a trena em um declive e auxiliando o alinhamento “perfeito” entre os pontos A e B.



Fonte: Autores.

Figura 16- Baliza auxiliando na medição do ângulo de 90° através do Teorema de Pitágoras.



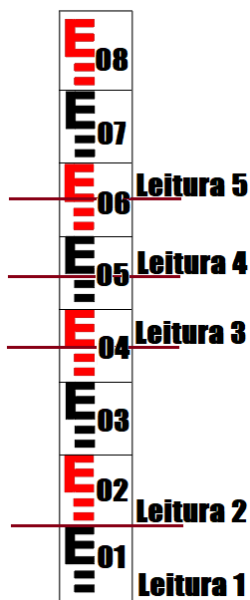
Fonte: Autores.

1.3. Miras-falantes

As miras falantes, também chamadas de miras estadimétricas ou estádias, são réguas centimetradas que servem para auxiliar as medições de distâncias horizontais, através da Taqueometria, utilizando-se os fios superior, médio e inferior e distâncias verticais com o uso do fio médio.

Sua leitura é realizada em milímetros, fazendo aproximação, onde cada barrinha centimetrada equivale a 10 mm. Deve ser colocada totalmente verticalizada e em cima do ponto a ser trabalhado. Existem diversos tamanhos de miras-falantes e seu material pode ser madeira ou alumínio. Este último é mais usado devido ao menor peso. É importante também salientar, devido ao material metálico, que seu uso deve ser evitado nos dias de

Figura 17. Simulação de 5 leituras dos fios estadimétricos na mirafalante.



Fonte: Autores.

chuva por conta de perigo devido a relâmpagos, pois o material poderá funcionar com um para-raios. A Figura 17 mostra exemplos de algumas leituras realizadas em miras falantes com uso do teodolito ou do nível de luneta. As leituras 1, 2, 3, 4, e 5 são aproximadamente 0 mm, 200 mm, 450 mm, 545 mm e 653 mm, respectivamente.

1.4. Nível de cantoneira

É um pequeno acessório com um nível de bolha que pode ser acoplado às balizas, miras-falantes e bastões objetivando a verticalização desses acessórios.

1.5. Tripés

São acessórios de madeira ou alumínio que servem para apoiar os teodolitos, níveis de luneta, estações totais e antenas de GNSS's. Além disso, auxiliam na calagem dos instrumentos. Os tripés de madeira, normalmente são mais pesados e robustos, enquanto

Figura 18 - Tripé.



os de alumínio apresentam-se com desenhos mais modernos e mais fáceis de carregar no campo, pois são bem mais leves que os de madeira. Esse acessório é composto de três garras, sendo cada uma em cada perna, servindo para fixar o tripé no terreno. Suas pernas são divididas em duas partes unidas por uma borboleta para diminuir ou aumentar de tamanho, bem como ajudar na calagem. A última parte superior consta de uma base nivelante, também chamada de prato, onde se instalam os instrumentos de topografia (Figura 18).

2. Instrumentos topográficos

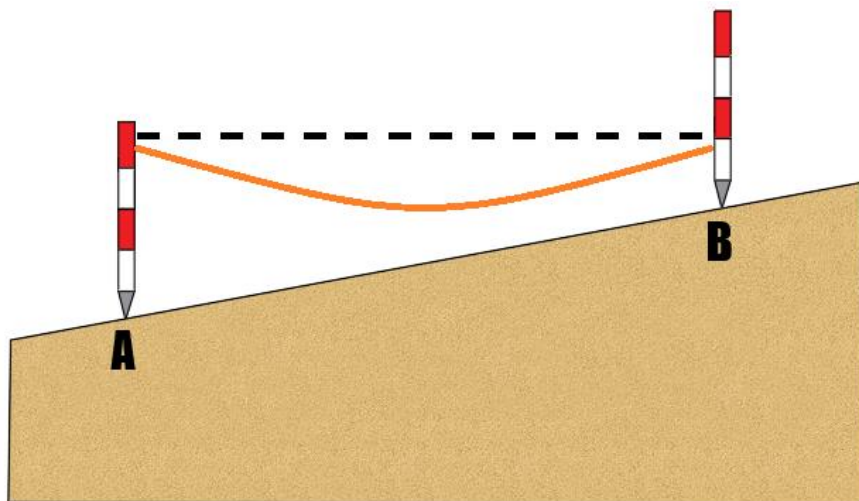
2.1. Trensas

As trenas são muito utilizadas na medição de diferenças de nível e principalmente de distâncias horizontais. Se utilizadas de forma adequada proporcionam boas respostas quanto à exatidão.

No manuseio das trenas devem-se evitar os seguintes erros:

Erro de catenária (Figura 19) que é ocasionado pelo peso da trena. Devido ao peso da trena, ela tende a formar uma curva voltada para baixo. O erro ocorre, pois, ao invés de se medir uma distância no plano (DH – Distância horizontal), mede-se um arco. Para evitá-lo, devem ser aplicadas maiores forças nas extremidades das trenas.

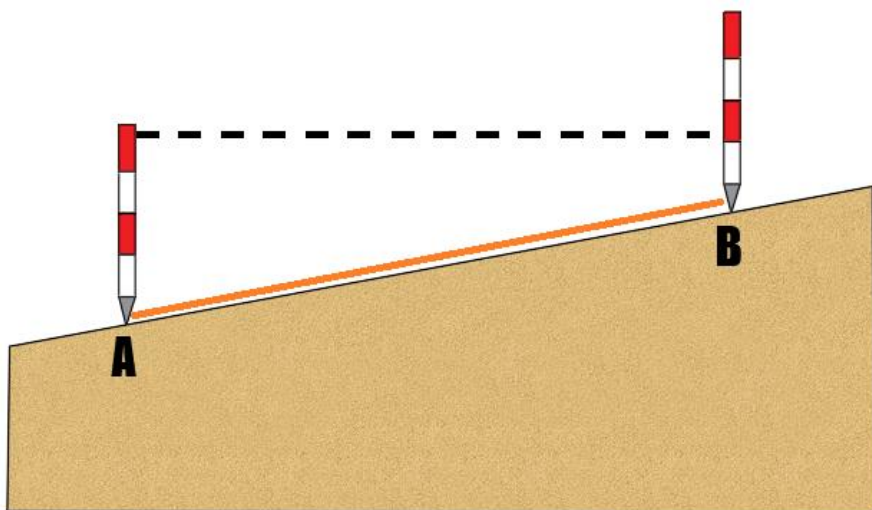
Figura 19- Erro de catenária. Em laranja o uso inadequado da trena e em tracejado o uso adequado.



Fonte: Autores.

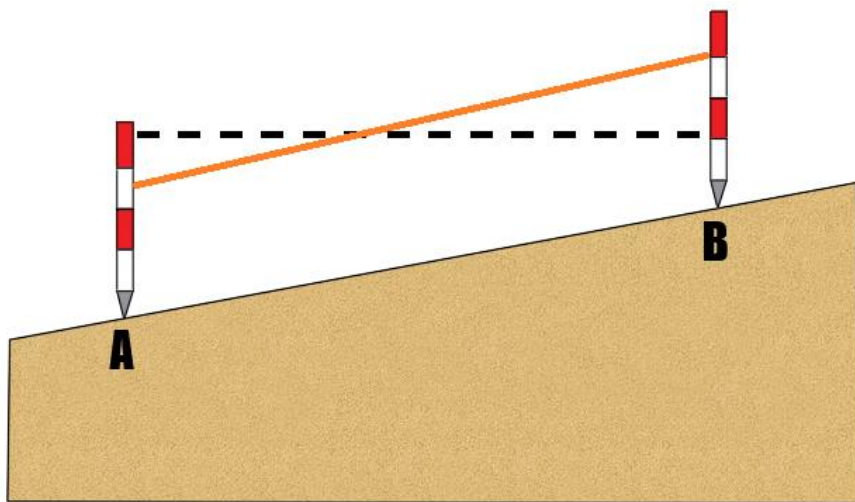
Outro erro que ocorre é a falta de horizontalidade da trena (Figuras 20 e 21). Em áreas que não sejam planas, a tendência do topógrafo ou auxiliar é segurar a trena mais próxima do chão. Esse erro ocorre com bastante frequência. Nesse caso as distâncias ficam maiores do que o valor real. Para minimizar o erro, utilizam-se balizas para ajudar na horizontalidade da trena.

Figura 20- Falta de horizontalidade da trena. Em laranja o uso inadequado da trena e em tracejado o uso adequado.



Fonte: Autores.

Figura 21- Falta de horizontalidade da trena. Em laranja o uso inadequado da trena e em tracejado o uso adequado.

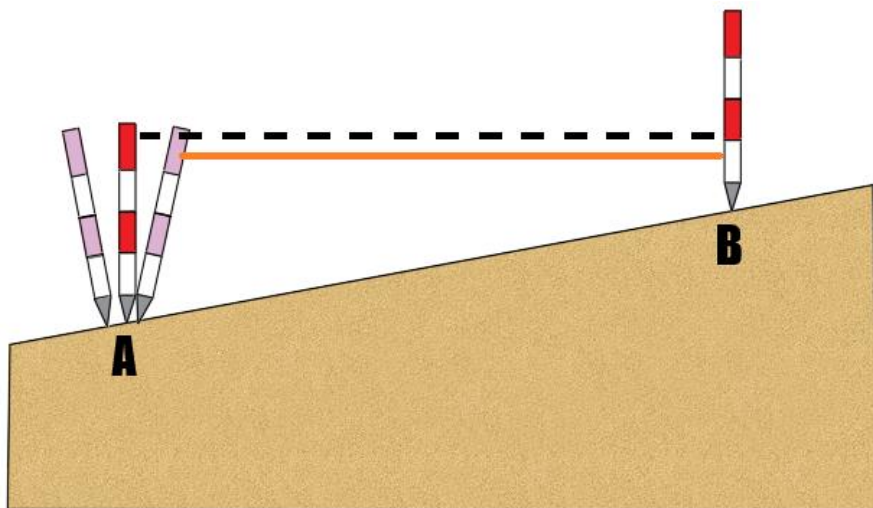


Fonte: Autores.

A falta de verticalidade da baliza (Figura 22) é outro erro que ocorre com bastante frequência. O topógrafo/auxiliar pode inclinar a baliza no ato da mensuração, ocasionando erro nessa medição. A distância poderá ser subestimada ou superestimada, dependendo de como for a falta de verticalização. Para verticalizar a baliza, o topógrafo poderá agir de três maneiras: a primeira é utilizando um nível de cantoneira, a segunda é verticalizando através do fio vertical ou também chamado de colimador e a terceira solução é utilizando a gravidade. Nesse caso o balizeiro segura a baliza e deixa

atuar a gravidade e vai soltando aos poucos até atingir o ponto e de maneira verticalizada.

Figura 22- Falta de verticalidade da baliza. Em laranja o uso inadequado da trena e em tracejado o uso adequado.



Fonte: Autores.

Outro erro comum é a dilatação do material das trenas ocasionada por tensões excessivas no material. Para minimizar isso devem-se escolher trenas de boa qualidade.

2.2. Teodolitos

Os goniômetros são instrumentos destinados apenas a medições de ângulos verticais e horizontais, pois não possuem os fios estadimétricos. Já os teodolitos (Figura 23) são instrumentos destinados à medição de ângulos verticais e horizontais com auxílios, respectivamente, de balizas e miras falantes, sendo essas últimas usadas também nas medições das distâncias horizontais (utilizando-se da taqueometria planimétrica) e verticais (nivelamento taqueométrico e nivelamento trigonométrico), por meio das leituras dos fios estadimétricos.

Os teodolitos são classificados de acordo com sua finalidade, podendo ser topográficos, astronômicos ou geodésicos e também classificados de acordo com a precisão na leitura de ângulos, podendo ser baixa (entre 08 e 30''), média (entre 03'' e 07'') e alta (igual ou abaixo de 02'') (NBR13133/94).

Figura 23 – Teodolitos.



2.3. Nível de Luneta

Os níveis de luneta, níveis de engenheiro ou simplesmente níveis (Figura 24), são instrumentos que servem para mensuração de distâncias verticais entre dois ou mais pontos. Também podem ser utilizados para medir distâncias horizontais com auxílio da mira falante, aplicando-se a Taqueometria planimétrica. Estes instrumentos são formados de uma luneta associada a um nível esférico, de média precisão, e um sistema de pêndulos, que ficam no interior do aparelho, e têm a função de corrigir a calagem nos níveis ópticos automáticos, deixando-os bastante próximos do plano topográfico. Possuem também a capacidade de medir ângulos horizontais, principalmente quando são feitos trabalhos em seções transversais, porém a precisão para esses ângulos é de 1°.

Figura 24 – Níveis de luneta.



2.4. Estação Total

Estação Total (Figura 25) é um instrumento eletrônico utilizado na obtenção de ângulos, distâncias e coordenadas para representar graficamente uma área do terreno, sem a necessidade de anotações. Todos os dados são gravados no seu interior e descarregados para um computador (PC), através de um *software*, podendo ser trabalhados com auxílio de outros *softwares*. Esse instrumento pode ser considerado como a evolução do teodolito, em que foram adicionados um distanciômetro eletrônico, uma memória temporária (processador), uma memória fixa (disco rígido) e uma conexão com um computador, montados num só bloco.

Figura 25 – Estação Total Topcon



Fonte: Autores.

A Estação Total tem autonomia para se coletar e executar os dados ainda em campo, utilizando-se um notebook, de modo a se realizar todo o trabalho no campo, sem a necessidade de energia elétrica. Com uma Estação Total é possível se realizarem levantamentos, locações, determinar ângulos horizontais e verticais, distâncias verticais e horizontais, localização e posicionamento da área a ser trabalhada.

Nas medições é utilizado o conjunto bastão e prisma, colocado nos pontos a serem levantados e/ou locados. Bastão é um acessório de material metálico, em que se acopla em sua parte superior o prisma para auxílio nas medições com estação total.

Para se fazer um levantamento por coordenadas, é necessário digitar na estação total o ponto em que ela se encontra, em sistema de coordenadas. Essas coordenadas podem ser UTM (verdadeiras) ou locais (atribuídas). A atribuição ou informação do ponto onde se encontra a Estação Total no sistema de coordenadas se chama estação ocupada. Após a definição da estação ocupada, se faz necessária uma orientação para a estação total no sistema de coordenadas através da RÉ (referencial), onde se coloca o bastão + prisma em um ponto com coordenadas conhecidas (X, Y e Z) ou atribui-se valor de azimute 0° ou se informa o valor verdadeiro de azimute naquele lugar, sendo um desses valores inseridos na

estação total, no espaço destinado para se inserir a RÉ. Após esses procedimentos, é só começar a medir todos os pontos de interesse apertando sempre a teclar medir ou seu correspondente (dependendo da marca da Estação) (Figura 26).

Quando houver necessidade de se fazer a troca de estação (ponto ocupado), são necessários dois pontos já medidos, sendo um com a estação total (informando as coordenadas daquele ponto na estação ocupada) e outro com o prisma (informando as coordenadas daquele ponto na RÉ). Depois realizam-se as medições de todos os pontos de interesse. Deve ser observado que o uso do azimute (verdadeiro, magnético ou atribuído), só poderá ser realizado para efeito de orientação da estação total na primeira estação (ponto ocupado). Nas demais são usados os valores já obtidos e inseridas suas respectivas coordenadas (Figura 27).

É importante também entender que estação, estação total e estação ocupada são nomenclaturas distintas. Estação total é o instrumento; estação é o local onde se encontra o instrumento; e estação ocupada são os valores de coordenadas para o local onde se encontra o instrumento. Tanto estação quanto estação ocupada são pontos topográficos.

Figura 26 – Primeira estação com o uso da estação total pelo método de levantamento por coordenadas.



Fonte: Autores.

Figura 27 – Segunda estação em frente com o uso da estação total pelo método de levantamento por coordenadas.



Fonte: Autores.

2.5 – GNSS

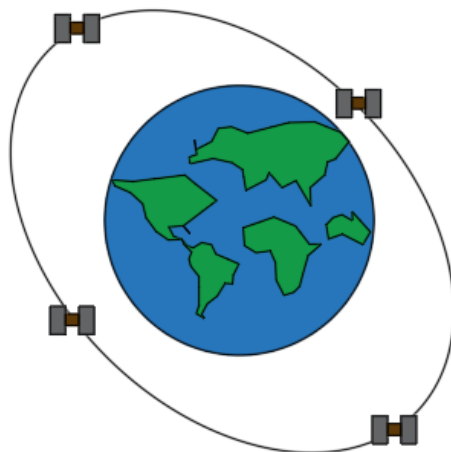
Global Navigation Satellite System – GNSS (Sistema Global de Navegação por Satélite) são sistemas que permitem a localização tridimensional de um objeto em qualquer parte da superfície da Terra, através de aparelhos que receptam ondas de rádio emitidas por seus respectivos satélites. O GNSS inclui diversos sistemas, são eles: GPS (norte-americano), GLONASS (russo), GALILEO (europeu) e COMPASS (chinês).

Além dos GNSS, tem-se os sistemas regionais de navegação (Regional Navigation System – RNS) que não englobam a Terra toda, compostos por IRNSS (Indian Regional Navigational Satellite System), QZSS (Quase-Zenith Satellite System) e o BEIDOU (Beidou Navigation System), estando este último em expansão para deixar o COMPASS em funcionamento.

O Global Positioning System – GPS (Sistema de Posicionamento Global), é ainda o mais conhecido e de origem norte americana, tem sido considerado totalmente operacional em 1995. Possui atualmente 24 satélites a 20200 km da superfície da Terra em 6 planos orbitais, sendo cada plano orbital com 4 satélites (Figura 28). O GPS foi inicialmente criado para fins militares, mas com o passar do tempo foi liberado para o uso civil. Atualmente não é cobrado

nenhuma taxa para seu uso, mesmo que para uso extramilitar ou por qualquer país.

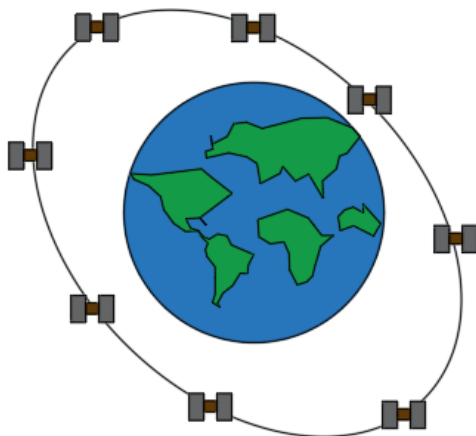
Figura 28 – Plano orbital do GPS.



Fonte: Autores.

O Globalnaya Navigatsionnaya Sputnikovaya Sistema – GLONASS, de origem russa, foi considerado totalmente operacional em 2011. Possui atualmente 24 satélites a 19000 km da superfície da Terra em três planos orbitais, sendo cada plano orbital com 8 satélites (Figura 29).

Figura 29 – Plano orbital (direita) do GLONASS.



Fonte: Autores.

Os demais sistemas globais, europeu (GALILEU) e chinês (COMPASS) ainda estão em fase de construção, porém a previsão é que estejam em completo funcionamento a partir de 2021.

Os satélites emitem sinais analógicos em forma de ondas de rádio, chamadas de portadoras, possibilitando a comunicação com antenas na Terra. O sistema GPS emite duas ondas portadoras: L1 (1575,42 Mhz e comprimento de onda $\lambda \cong 19$ cm) e L2 (1227,60 Mhz e comprimento de onda $\lambda \cong 24$ cm). O GLONASS também possui duas portadoras: L1 (entre 1602,0 e 1615,5 Mhz) e L2 (entre 1246,0 e 1256,5 Mhz). A portadora L1 é decodificada pelos códigos C/A (1,023 para GPS e 0,511 para GLONASS) e P (10,23 para GPS e 5,11

para GLONASS), enquanto a portadora L2 é decodificada pelo código P. Existe também um código secreto chamado de W que equacionado ao código P formam o código Y, utilizado somente para fins militares.

Para se ter a localização de um objeto na Terra são necessários no mínimo quatro satélites, porém quanto maior a quantidade de satélites disponíveis ao receptor, melhor será a exatidão da localização geográfica da antena do receptor na superfície da Terra.

2.7 - VANTS

Devido aos elevados custos operacionais do uso de aviões e helicópteros tripulados para trabalhos das mais diversas formas, o homem projetou um instrumento que pudesse fazer diversas utilidades, de forma rápida, eficiente, de baixo custo de aquisição e operacional, dessa forma ele inventou os VANTS.

O VANTS, Veículos Aéreos Não Tripulados ou Aeronave Remotamente Pilotada, esta última denominação como chama a ANAC, são veículos bastante importantes para diversos trabalhos profissionais, onde podemos destacar: Topografia, Fotogrametria e Agricultura de Precisão.

Os VANTS estão divididos em: Helicópteros, Aviões e Drones. Sendo os três bastante difundidos para a Agricultura e os dois últimos para Topografia. Tanto aviões quanto helicópteros são bastante fáceis de se identificar, pois se assemelham aos modelos comerciais que transportam pessoas. Os drones (Figura 30), oriundos da palavra zangão, são apenas os veículos que não são nem helicópteros nem aviões e de origem quadrimotor ou octamotor. Muitos confundem os aviões e os chamam de VANT, porém VANT é o conjunto de veículos não tripulados.

Figura 30 – Drone MAVIC Mini (249 gramas).



Fonte: Autores.

Os VANTS são bastante difundidos e usados nos mais diversos campos da ciência e tarefas, onde nos apresenta com uma ferramenta bastante importante para as Ciências Agrárias,

sobretudo à Topografia. Para tal, existem regras para pilotagem e seu manuseio que devem ser respeitadas de acordo com a ANATEL, ANAC e DECEA, além do bom senso ao usar.

2.7.1 - Uso Nas Ciências Agrárias

O uso de VANTS pelas Ciências Agrárias são tratados de maneira mais detalhada no Capítulo 17 que aborda a Agricultura de Precisão que é uma Ciência que usa da Topografia para eficiência no cultivo.

2.7.2 - Uso na Topografia

Uso de VANTS na Topografia está sendo bem difundido em diversos serviços topográficos. É de salientar que diversas características devem ser consideradas em seu uso, como por exemplo, o nível de exatidão que o trabalho necessita, pois são veículos que apesar de trabalharem com GNSS favorecendo sua localização e precisão, cometem erros como a própria localização do GNSS, pois não possuem a mesma capacidade de um GNSS de Precisão, além dos trabalhos serem feitos através da Fotogrametria. Obviamente, muita coisa mudou, pois as imagens atualmente são

feitas em 4K e isso ajuda bastante na melhoria da exatidão de seus trabalhos.

Seus procedimentos técnicos consistem, basicamente, em fazer uma vistoria prévia no local a que se quer fazer o levantamento, incluindo a delimitação do que se almeja; fazer um plano de voo determinando a altura de voo, as linhas onde passarão o voo e determinar a sobreposição das imagens com auxílio de um programa específico, dar comando ao veículo para ele fazer de forma automatizada todo trabalho, inclusive coletando pontos através de coordenadas do GNSS e, posteriormente, se faz a montagem das imagens através de outro programa específico em forma de mosaico.

2.7.3 - Legislação

A partir de 2017 os VANTS são regulamentados por três órgãos: ANATEL, ANAC e DECEA.

A ANATEL é responsável pela homologação dos VANTS, pois os mesmos possuem transmissores de radiofrequência nos próprios veículos ou nos controles. A medida de regulamentação visa evitar conflitos gerados por interferência dessas frequências com os outros veículos de comunicação, como por exemplo celulares e controladores de voo, e os VANTS. Segundo a Anatel o primeiro

passo é fazer um cadastramento no Sistema de Certificação e Homologação através do sitio: <https://sistemas.anatel.gov.br/sgch>, onde o usuário deverá informar os documentos de identidade, CPF, Manual do Produto e Certificado da *Federal Communication Commission*. Nesse cadastro o usuário deverá pagar a quantia de R\$ 200,00 atuais e aguardar a avaliação dos responsáveis para emissão do certificado.

Já a ANAC é responsável por regulamentar o uso dos VANTS devido a segurança de pessoas que usam, terceiros e bens, pois por ser um veículo aéreo, a este órgão cabe a regulamentação. E para tal, o veículo deve estar registrado também na ANAC e seguir algumas regras básicas de segurança, de acordo com Regulamento Brasileiro de Aviação Civil Especial nº 94/2017 (RBAC-E nº 94/2017), como descrevemos abaixo:

Primeiramente, os veículos aéreos não tripulados são chamados de Aeronave Remotamente Pilotada - *Remotely-Piloted Aircraft* (RPA). São classificados de acordo com o peso em classe 1, 2 e 3 e de recreação. Classe 1 para RPA acima de 150 kg, Classe 2 entre 25,1 kg e 150 kg e Classe 3 menor ou igual a 25 kg e maior que 0,25 kg e de recreação os que são abaixo de 250 gramas.

Os VANT's de recreação poderão ser pilotados por qualquer idade e não necessitam qualquer tipo de cadastro ou registro na ANAC.

Os veículos mais comuns para a Topografia: entre 0,25 kg e 25 kg, desde que voem abaixo de 120 metros, o piloto deve possuir mais de 18 anos, e somente necessitam cadastro junto a ANAC no SISANT, pois entende-se que poderá ocorrer pouco risco em seu uso. O Sistema de Aeronaves não Tripuladas (SISANT) está disponível em: <http://sistemas.anac.gov.br/sisant>.

Os pilotos remotos devem possuir Certificado Médico Aeronáutico, caso esteja pilotando RPA das Classes 1 e 2. Todos os pilotos das Classes 1 e 2 e os da Classe 3 que esteja pilotando acima de 400 pés (aproximadamente 120 metros) deverá possuir uma habilitação validada pela ANAC. Além do exigido acima, na Classe 1 (Acima de 150 kg) necessitará as aeronaves serem cadastradas no Registro Aeronáutico Brasileiro (RAB) - licença e habilitação ao piloto.

Segundo as regras da ANAC, o piloto remoto é responsável diretamente por qualquer situação que venha ocorrer em seu uso e situações que venham ocorrer de ordem do equipamento ou do usuário. Os pilotos remotos devem possuir idade acima de 18 anos e possuir seguro obrigatório para danos a terceiros. Ter boa

capacidade para operar o veículo e distanciar suas operações 30 metros de pessoas, edificações e bens materiais.

Para Topografia é importante salientar que estão proibidos voos com VANTS completamente autônoma, ou seja, sem intervenção do piloto. Porém poderão existir voos planejados e autônomos, desde que, haja a qualquer momento a possibilidade de intervenção do piloto, como planos de voos topográficos e para Agricultura de Precisão.

E por fim, há necessidade solicitar autorização de voo ao DECEA, através da regional que se vai pilotar. Dentre elas, estão os Cindactas I, II, III e IV e o SRPV-SP. A solicitação de autorização para uso do espaço aéreo deve ser encaminhada através do preenchimento e envio do formulário adequado por e-mail a regional em questão.

Dependendo da situação, em casos excepcionais, é necessária pedir uma autorização de voo com pelo menos 48 hs de antecedências para aprovação do DECEA. Porém, nos casos habituais é necessária pedir autorização com pelo menos 30 dias de antecedência para ser feita uma análise do espaço e tráfego aéreo na região. É importante saber que no momento do pedido de autorização é exigida os documentos obrigatórios emitidos pela ANAC e registro do instrumento, junto a ANATEL.

Algumas regras impostas são que não se deve sobrevoar quartéis, delegacias, presídios, infraestrutura crítica, respeitar distância mínima de aeroportos para voos baixos e para acima de 30 metros distanciar 9 km deles. Fazer a manutenção anual do veículo, caso tenha anuência dos proprietários é possível sobrevoar a menos de 30 metros da edificação, planejar voos abaixo de 30 metros e manter o veículo em seu campo de visão.

As regras da ANATEL, ANAC E DECEA são informações que foram entendidas pelos autores. a partir de regulamentos. Poderá por algum motivo alguma informação tenha sido passada despercebida ou entendida de maneira equivocada. Esse material tem intuito apenas didático para termos noções da legislação do uso de VANTS e instruímos que é importante o usuário verificar junto a esses órgãos as leis, decretos e regulamentos atuais e fazer seu próprio entendimento da questão.

EXERCÍCIOS DE FIXAÇÃO

- 1) Explique a diferença entre Estação Total e Teodolito.
- 2) A baliza é um acessório utilizado para que?
- 3) A mira falante é um acessório utilizado para que?
- 4) Qual a diferença entre GNSS e GPS?
- 5) Qual a diferença entre GPS e GLONASS?
- 6) Para que serve o nível de luneta?
- 7) O uso dos drones são regulamentados por quais órgãos?

CAPÍTULO 3

ESCALAS

1. Conceito

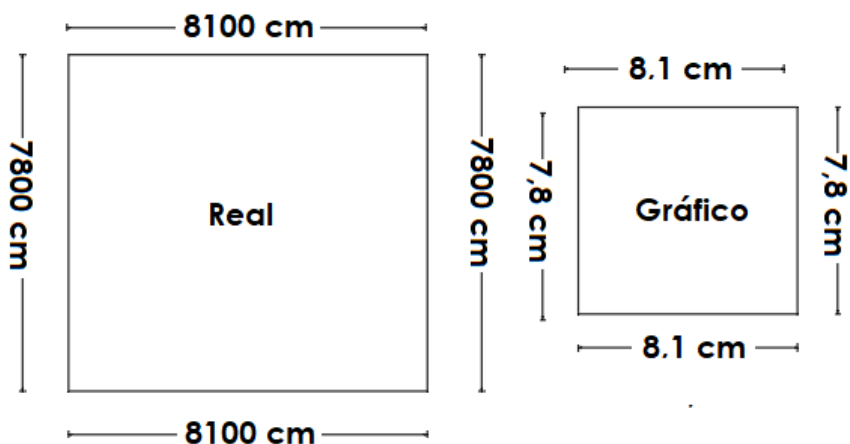
É o resultado da relação entre os tamanhos dos objetos reais e suas representações gráficas, mantendo sua proporcionalidade. Para serem estudados, alterados, incluídos e excluídos, os objetos necessitam ser representados numa folha de papel ou digitalizados através de *software* numa determinada escala. Objetos grandes necessitam ser reduzidos, pois ficaria inviável ou impossível trabalhar com sua representação gráfica do mesmo tamanho, enquanto que objetos muito pequenos devem ser ampliados por conta da dificuldade de serem trabalhados com o tamanho original.

Condições para que a escala seja aplicada de maneira correta:

a) As relações entre todos os lados correspondentes do objeto real e de suas representações gráficas devem ter a mesma razão.

Na Figura 31 a relação entre as razões dos lados do objeto real e sua representação gráfica são iguais. Sua escala é igual a 1/1000, pois para 1 (uma) parte gráfica correspondem 1000 partes o real.

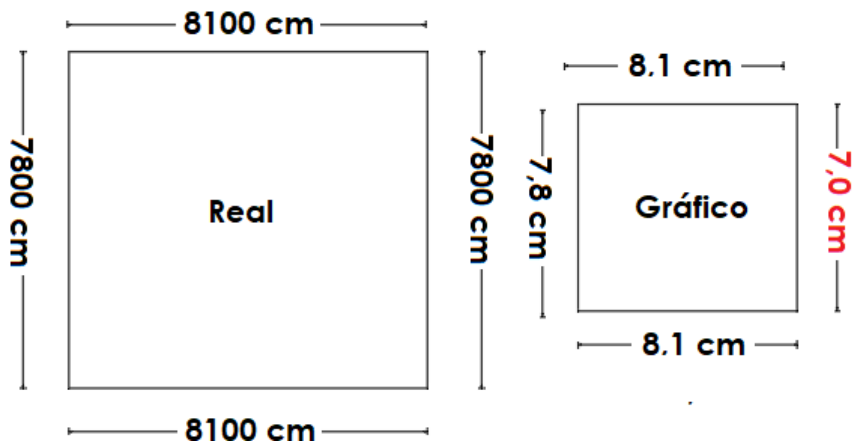
Figura 31 – Relação entre o tamanho real e tamanho de sua representação Gráfica.



Fonte: Autores.

Na Figura 32 observa-se que a relação entre os lados do objeto real e sua representação gráfica não são iguais. Portanto, essa representação gráfica não está em escala.

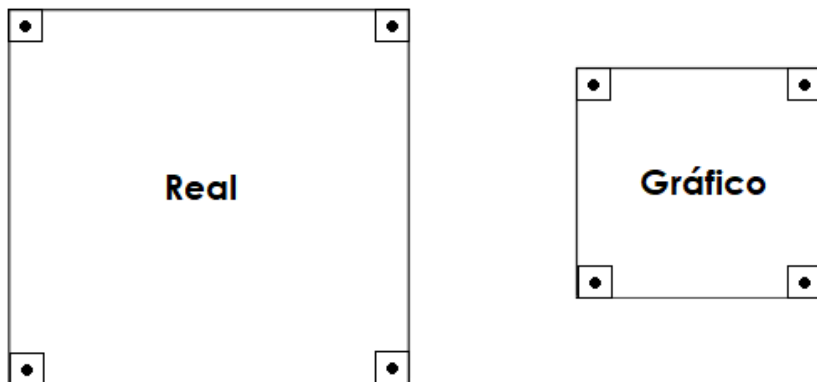
Figura 32– Relação entre o tamanho real e tamanho de sua representação gráfica.



Fonte: Autores.

b) Os ângulos devem ser iguais (Figura 33), não existindo aplicação de escalas para eles.

Figura 33 – Relação entre os ângulos do objeto real e de sua representação gráfica.



Fonte: Autores.

2. Representação da escala

As escalas poderão ser representadas, numericamente, de duas maneiras:

- a) 1/300; 1/5000
- b) 1:300; 1:5000

3. Relação tamanho real do objeto x representação gráfica

Quanto ao tamanho do objeto real e sua representação gráfica, as escalas dividem-se em: natural, ampliação e redução. A escala natural é aquela em que tanto o tamanho real do objeto (D), quanto sua representação gráfica (d) têm os mesmos tamanhos, como por exemplo, $D=15\text{ cm}$, $d=15\text{ cm}$, onde $D/d = 1$, ou seja, escala de 1:1. A escala de redução é aquela em que o tamanho real do objeto (D) é maior que sua representação gráfica (d), como por exemplo, $D=1500\text{ cm}$, $d=15\text{ cm}$, onde $D/d = 100$, ou seja, escala de 1:100. A escala de ampliação é aquela em que o tamanho real do objeto (D) é menor que sua representação gráfica (d), como por exemplo, $D=12\text{ mm}$, $d=1200\text{ cm}$, onde $D/d = 0,01$, ou seja, escala de 100:1.

4. Relação Mapa, Carta e Planta

A diferença entre mapa, carta e planta irá variar de acordo com o tamanho da escala, e, conseqüentemente, com os níveis de detalhe. As plantas são caracterizadas por escalas maiores que 1:10000 (entre 1:1 e 1:10000), onde apresentam maiores detalhes dos objetos em interesse abrangendo uma menor área. Enquanto as cartas são caracterizadas por escalas entre 1:10000 e 1:500000, possuindo menores detalhes e abrangendo maior área que as plantas. Já os mapas possuem escalas menores que 1:500000, abrangendo menores detalhes e maior área que as cartas. Lembrando-se que para a Topografia o conceito de maior e menor é de acordo com a razão da escala, e não com relação ao denominador da razão ou módulo da escala. Portanto 1:100 (0,01) é maior que 1:10000 (0,0001).

5. Tipos de escalas

As escalas dividem-se quanto ao tipo em numérica e gráfica.

5.1. Escala numérica

A escala numérica fornece a relação entre os tamanhos reais de um objeto e o correspondente tamanho de sua representação gráfica, em forma de razão. Ela é composta pelo Módulo (M) que equivale a quantas vezes o tamanho real do objeto é maior que sua representação gráfica (escala de redução) ou a representação gráfica é maior que o tamanho real do objeto (escala de ampliação).

Escala de ampliação: $E=M:1$; Escala de redução: $E=1:M$

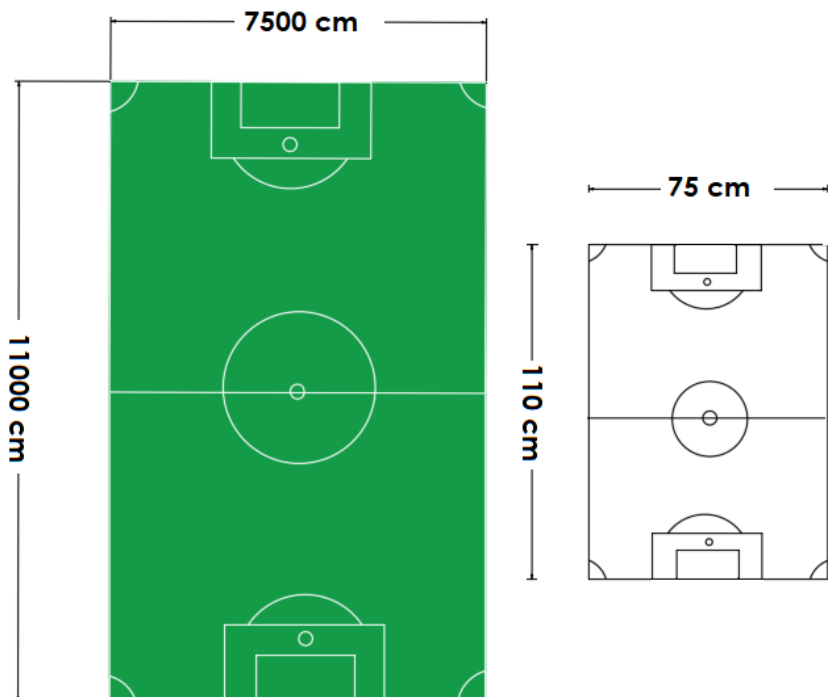
A fórmula da escala pode ser em função do módulo sendo igual à razão do tamanho real do objeto e da sua representação gráfica.

$$M= D/d$$

Como exemplo, tem-se na Figura 34 um campo de futebol, com sua representação gráfica ao lado direito. Observa-se que um dos lados do campo de futebol mede 11000 cm (110 m) e sua correspondente representação gráfica mede 110 cm. Então, $M=11000/110$, que resultará em $M=100$, pois o comprimento do

objeto real é 100 vezes maior que sua representação gráfica. Como resultado sua escala será 1:100.

Figura 34 – Dimensões de um campo de futebol (esquerda) e sua respectiva representação gráfica à direita.



Fonte: Autores.

Quando se trata de área, a fórmula da escala varia um pouco, mas mantém o mesmo significado.

$$M^2 = \frac{S}{s}$$

Para o mesmo exemplo da Figura 29, a área (S) do objeto real é de 82.500.000 cm² ou 8.250 m² e a área da representação gráfica (s) é 8250 cm². Utilizando-se a fórmula tem-se que:

$$M^2 = \frac{82500000}{8250} \text{ onde } M= 100, \text{ ou seja, a escala é de } 1:100.$$

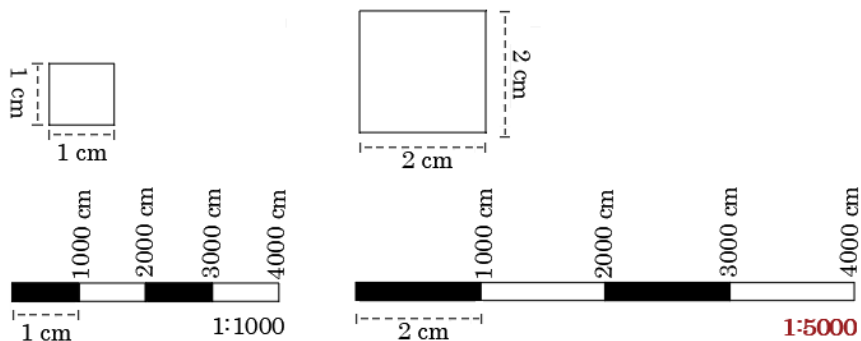
5.2. Escala gráfica

A escala gráfica é formada por uma linha ou barra dividida em partes iguais, em preto e branco, sendo que cada uma delas representa a relação do tamanho ocorrido em campo e sua respectiva representação gráfica a partir da escala numérica. Este tipo de escala, permite facilmente, compreender as dimensões dos objetos na planta, carta ou mapa. O uso da escala gráfica tem vantagem sobre o uso da numérica, pois poderá a planta, carta ou mapa ser reduzida ou ampliada através de métodos xerográficos e fotográficos, podendo-se sempre saber a escala do documento com o qual se está trabalhando. Também poderá haver dilatação do papel em função da idade e da temperatura ambiente.

Como mostra a Figura 35, na esquerda, a planta está num papel sem dilatação e na direita houve a dilatação do tamanho em

duas vezes. Note que na esquerda a figura tem 1 cm de lado que equivale no real a 10 m, pois a escala é de 1:1000.

Figura 35 – Na esquerda a planta sem a dilatação do material e na direita houve a dilatação do papel.



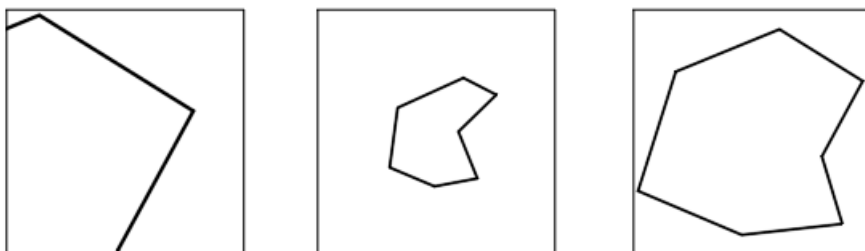
Fonte: Autores.

Com a ampliação ou dilatação apresentada na figura da direita, como observado pelas mudanças nas escalas gráficas, o lado passará a medir 2 cm, mas a escala numérica mudará para 1:500, o que permitirá a manutenção do valor da medida real do lado da área igual a 10 m, pois a escala gráfica acompanhou a dilatação. Se fosse observada somente a escala numérica de 1:1000, a área teria o lado com 20 m, o que estaria errado. Poder-se-ia indagar se a área aumentou de tamanho no real ou apenas no gráfico? Logicamente que houve aumento apenas no papel e a escala gráfica é a que representa a realidade.

6. Tamanho do papel x escolha da escala

Um momento bastante importante é o da escolha do formato ou tamanho do papel a ser usado para o desenho da planta, pois dependerá da escala e tamanho da área levantada. No mercado existem diversas opções. Por isso deve-se verificar se o desenho vai caber adequadamente no papel, podendo ficar menor ou maior que o papel, como mostra a Figura 36.

Figura 36 - Na esquerda e no meio houve mau planeamento na escolha do papel. Na direita houve bom planeamento.

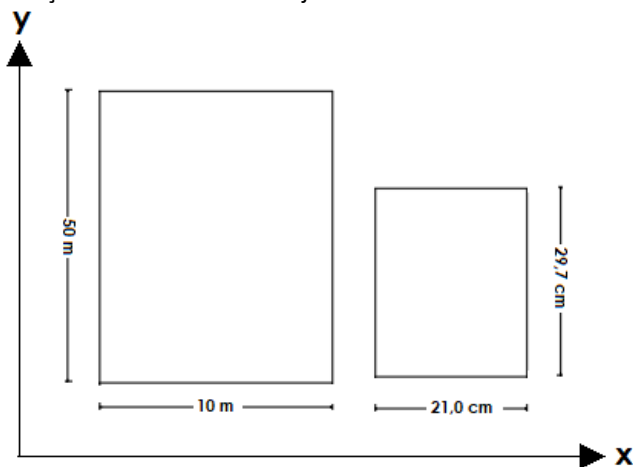


Fonte: Autores.

Para a representação de uma determinada área, terão que ser levadas em consideração as máximas dimensões x e y reais da área, bem como as dimensões x e y do papel. Assim, ao se aplicar a relação $M=D/d$, ter-se-ão como resultados duas escalas, uma para cada eixo (Figura 37). A escala escolhida para melhor representar a área em questão e o papel, deve ser aquela de maior módulo, pois

se for usada a de menor módulo, não caberá parte do desenho no papel. Ao final, caso não se tenha encontrado uma escala ideal (1:10, 1:20, 1:25, 1:30, 1:50, 1: 75 e seus múltiplos) arredonda-se a escala para o maior valor.

Figura 37- Relação entre valores do objeto real e do desenho.



Fonte: Autores.

Em x:

$$M = D/d;$$

$$M = 1000 \text{ cm} / 21 \text{ cm};$$

$$M = 47,6;$$

$$E = 1/47,6$$

Em y:

$$M = D/d;$$

$$M = 5000 \text{ cm} / 27,9 \text{ cm};$$

$$M = 168,38;$$

$$E = 1/168,38$$

A escala escolhida foi: $E = 1/168,38$

A escala ideal a ser utilizada é 1/200

EXERCÍCIOS DE FIXAÇÃO

- 1) Um canal com 450 m de extensão está representado por um segmento de reta de 0,45 m. Ache a escala desta planta.
- 2) Uma planta topográfica está desenhada na escala 1: 5000. Calcule o comprimento de uma estrada que nesta planta possui 15,00 cm.
- 3) Calcular o comprimento no desenho de uma rua com 1000 m de comprimento, nas escalas de 1:200; 1:250; 1:500 e 1:1500.
- 4) Construa uma escala gráfica a partir da escala numérica de 1:5000, sabendo-se que sua divisão principal deve ser igual a 4 cm.
- 5) Num mapa, cuja escala é 1:1.000.000, uma estrada apresenta 200 km de extensão. Quanto equivale o comprimento gráfico?
- 6) Um loteamento está representado em uma planta na escala de 1: 2500 por um triângulo de perímetro igual a 120 cm, cujos dois de seus lados medem 40 e 30 cm. Calcule a área real do loteamento em m² e em hectares.
- 7) Uma propriedade rural está representada em uma planta na escala de 1:5000. Sabendo-se que sua área gráfica corresponde a 0,200 m², pede-se: a) A sua área real em hectares; b) Se sua forma é quadrada e o seu relevo é plano, calcule o comprimento da cerca que a limita.
- 8) Em uma planta topográfica projetou-se um loteamento de forma retangular cujas dimensões são de 1,14 km e 0,64 km de lados. Sabendo-se que o mesmo deve ser representado numa folha de

papel cujas dimensões úteis são 0,57 m e 0,32 m, pede-se a escala mais conveniente para o melhor aproveitamento do papel.

9) Um loteamento de forma circular está desenhado numa escala de 1:7000. Se sua área gráfica corresponde a $0,3500 \text{ m}^2$, pede-se: a) Sua área real em hectares; b) Se este terreno é plano, qual perímetro da cerca que a limita?

10) Chamando-se de precisão gráfica a menor distância que podemos desenhar em uma planta topográfica (risco do lápis, caneta), e admitindo-se que este valor seja igual a 0,15 mm, será que uma casa com as dimensões reais de 20 m x 20 m pode ser representada em escala de 1:20000?

11) A escala tem unidade de medida?

12) Um lago possui 34.000 m^3 de água, onde sua profundidade em toda extensão é de 2 metros. A escala escolhida é de 1:1000. Qual a área gráfica do lago?

13) Um campo de futebol possui uma área de 700 m^2 . Qual a área gráfica sabendo-se que sua escala é de 1:1000.

14) Mediu-se em planta um trecho de coletor de um sistema de esgotamento sanitário, apresentando o valor de 70 cm. Sendo a escala da planta de 1:2000, o comprimento desse trecho no terreno é:

a) 1400 cm; b) 70 m; c) 700 m; d) 140 cm; e) 1400 m; f) 14000 m

15) Em uma poligonal, medida em campo por Estação Total, mediu-se os alinhamentos 0-1 = 10 m; 1-2=25 m; 2-3=12 m e 3-0=24,5 m.

O azimute magnético do alinhamento 0-1 foi de 45° . Qual seria o azimute magnético do alinhamento 0-1 da poligonal, sabendo-se que a planta ficou 10 vezes menor que o tamanho real?

CAPÍTULO 4

ÂNGULOS IMPORTANTES À TOPOGRAFIA

A Topografia é uma ciência que se fundamenta na Trigonometria e na Geometria. Por isso, ela usa constantemente os elementos geométricos ângulos e distâncias. É importante um estudo detalhado dos métodos e instrumentos utilizados para obtenção de ângulos e distâncias. O ramo da Topografia que estuda a utilização dos ângulos é denominado Goniologia. A abertura do ângulo é uma propriedade invariante e é medida em radianos ou graus. O instrumento mais usado para leitura de ângulos na Topografia denomina-se goniômetro, e se possuir os fios estadimétricos se chama teodolito. Esses instrumentos têm a mesma finalidade do transferidor quando usado em uma figura no papel.

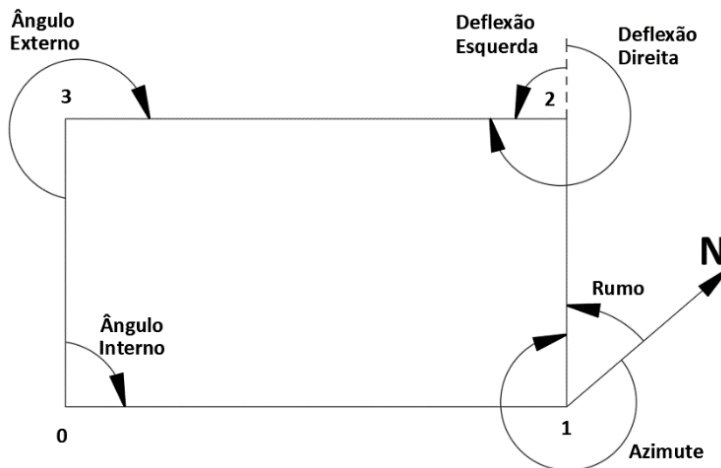
Os principais ângulos estudados são os horizontais e verticais. Esses dois tipos de ângulos possuem suas próprias subdivisões, como mostra a imagem:



1. Ângulos horizontais topográficos

No plano horizontal, que está perpendicular ao eixo zênite-nadir, os ângulos horizontais são medidos a partir de um ponto topográfico de uma determinada poligonal, de acordo com o método a ser empregado, visando obtenção do ângulo entre dois alinhamentos considerados. É medido entre as projeções de dois alinhamentos do local a ser levantado/locado, projetado no plano topográfico. Dependendo da origem e das direções utilizadas para leitura, os ângulos horizontais topográficos podem ser diretos, que por sua vez são divididos em interno e externo; deflexões, que se subdivide em esquerda e direita e de orientação que se subdivide em azimute e rumo (Figura 38).

Figura 38 – Tipos de ângulos horizontais.

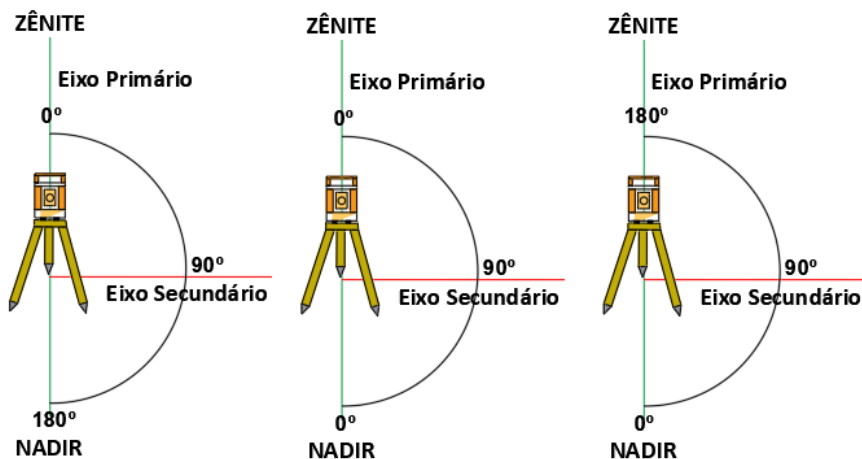


Fonte: Autores.

2. Ângulos verticais topográficos

No plano vertical, que está paralelo ao eixo zênite-nadir, os ângulos verticais são aqueles lidos a partir de uma origem escolhida pelo topógrafo, para medição desse ângulo em um determinado lugar. De acordo com o início de sua contagem, são denominados de ângulos zenitais, de inclinação e nadiral (Figura 39).

Figura 39- Na esquerda, centro e direita, esquemas dos ângulos zenital, de inclinação e nadiral, respectivamente.



Fonte: Autores.

Os ângulos verticais zenitais são aqueles que o início de sua contagem é no Zênite 0° , acima do instrumento seguindo a direção da gravidade, e vai até o nadir 180° , passando pelo centro do instrumento em direção ao centro da Terra seguindo a linha da gravidade. A maioria dos teodolitos utiliza o ângulo zenital como seu ângulo vertical para evitar a mesma medida em direções diferentes, como por exemplo: podemos ter 46° para o aclave e 46° para o declive em ângulo vertical de inclinação. Já no ângulo vertical zenital a mesma situação com as medidas serão 46° e 136° .

Os ângulos verticais de inclinação são aqueles que têm seu início de contagem no plano horizontal 0° e vão até o Zênite (90°) e até o Nadir (90°), assumindo valores positivos no primeiro caso e negativos no segundo.

Os ângulos verticais nadirais são aqueles que têm sua origem no Nadir 0° e vão até o Zênite 180° .

3. Orientação de plantas

Orientação de plantas é um ramo da Topografia que permite determinar a posição exata de uma poligonal ou alinhamento topográfico sobre a superfície da Terra, a partir do norte magnético ou verdadeiro. Historicamente falando, a palavra orientação, ou seja, orientar-se, deriva da busca da direção do Oriente (Japão), local onde o sol nasce. Os povos do Oriente eram considerados bastante promissores e desenvolvidos, sendo considerados na época uma referência para os demais povos da Terra, por isso, ao referir-se a uma “orientação” se tomava como ponto de referência a parte Leste do Globo.

É bastante comum misturar o termo orientação (posição) e localização de um terreno. A palavra orientação (posição) está relacionada para uma direção de um alinhamento/poligonal

baseada no norte, sul, leste, oeste, nordeste, sudeste, sudoeste e noroeste, enquanto localização está relacionada aonde se encontra um determinado vértice de alinhamento/poligonal com relação ao globo através de coordenadas, principalmente UTM e geográficas.

O norte verdadeiro (NV), também conhecido como norte geográfico (NG), é um plano que passa por um determinado ponto na superfície terrestre perpendicular ao plano do Equador. Norte magnético (NM) é plano que passa por um ponto da superfície terrestre seguindo a direção da agulha da bússola, num dado instante. Enquanto declinação magnética é o ângulo horizontal formado entre os planos do norte magnético e geográfico. Dependendo da localização do ponto na Terra e da época de sua leitura, essa declinação poderá ser ocidental, quando o NM estiver à esquerda do norte geográfico. Poderá ser oriental, quando o NM estiver à direita do geográfico e, ainda, poderá ser nula ou coincidente, quando o norte magnético coincidir com o Geográfico.

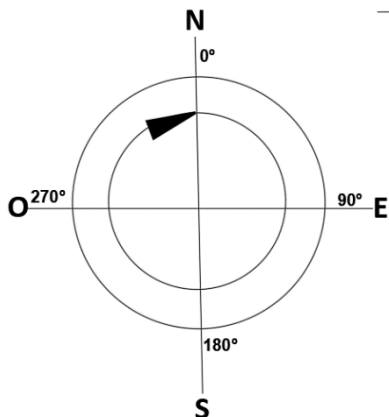
O norte verdadeiro é imutável com o passar do tempo, porém o norte magnético é dinâmico. O norte magnético varia de época para época, aumentando seu ângulo em relação ao norte verdadeiro em 10' por ano, chegando até 25° em relação ao norte verdadeiro, depois ele começa a voltar no sentido inverso até chegar a 25° para outra direção. Essa dinâmica se deve à grande

quantidade de ferro fundido que se encontra no centro superior da Terra, onde esse ferro está sempre em movimento ocasionando essa mudança na declinação magnética. Por isso, se formam as linhas isogônicas e isopóricas. As isogônicas são linhas imaginárias que unem pontos da superfície da Terra que num mesmo instante possuem a mesma declinação magnética. Enquanto as linhas Isopóricas são linhas imaginárias que unem pontos da superfície da Terra que possuem a mesma variação anual de declinação magnética.

4. Ângulos de orientação

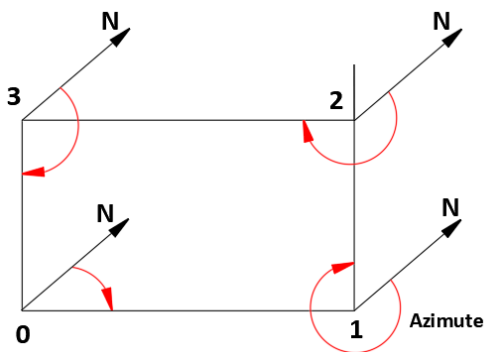
O Azimute é o ângulo horizontal, de orientação, que tem sua origem sempre no norte verdadeiro ou magnético até o alinhamento da poligonal em questão, variando de 0° a 360° . Se o norte utilizado for o geográfico, o resultado será um azimute geográfico; caso seja o norte magnético o resultado será um azimute magnético (Figura 40). Numa poligonal, com formato de um retângulo, por exemplo, podem existir quatro alinhamentos no sentido anti-horário (0-1; 1-2; 2-3 e 3-0) (Figura 41), como também quatro alinhamentos no sentido horário (0-3; 3-2; 2-1 e 1;0).

Figura 40 – Circulo azimutal.



Fonte: Autores.

Figura 41 – Azimutes dos alinhamentos 0-1, 1-2, 2-3 e 3-0.



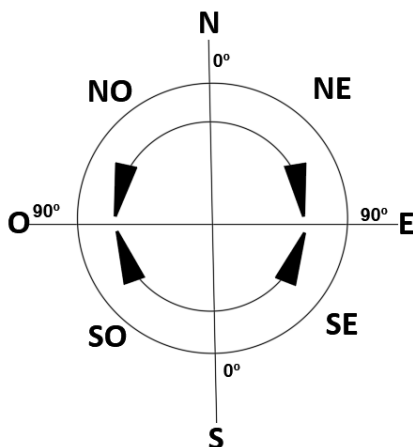
Fonte: Autores.

O Rumo é o menor ângulo horizontal, de orientação, formado pela orientação norte magnética, norte geográfica, sul magnética ou sul geográfica até o alinhamento da poligonal em questão. Se caso o norte/sul for geográfico, o resultado será um rumo geográfico e se caso o norte/sul for magnético, o resultado

será um rumo magnético. Esse ângulo de orientação tem sua origem no norte ou sul (onde estiver mais próximo do alinhamento em questão) até o alinhamento no sentido horário ou anti-horário, onde estiver mais próximo do alinhamento, variando de 0° a 90° .

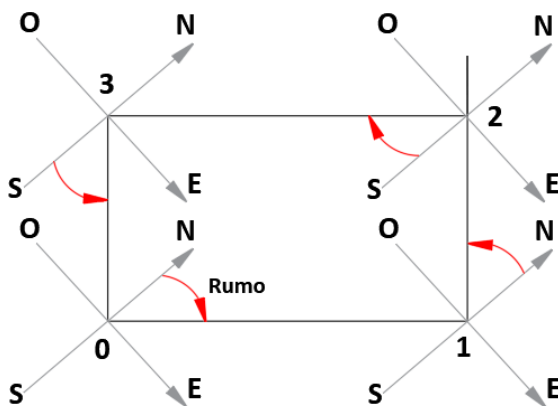
Por variar de 0° a 90° , podem existir, por exemplo, 4 rumos com 45° partindo de várias direções. Portanto, todos os rumos devem informar os pontos colaterais, NE, SE, SO e NO. Assim, teremos: 45° NE, 45° SE, 45° SO e 45° NO, onde os Rumos poderão variar de 0° a 90° (NE), 0° a 90° (SE), 0° a 90° (SO), 0° a 90° (NO) (Figuras 42 e 43). Numa poligonal, como por exemplo, um retângulo, podem existir quatro alinhamentos no sentido anti-horário (0-1;1-2;2-3 e 3-0), como também quatro alinhamentos no sentido horário (0-3; 3-2; 2-1 e 1;0).

Figura 42 – Círculo do Rumos.



Fonte: Autores.

Figura 43 – Rumos dos alinhamentos 0-1, 1-2, 2-3 e 3-0.



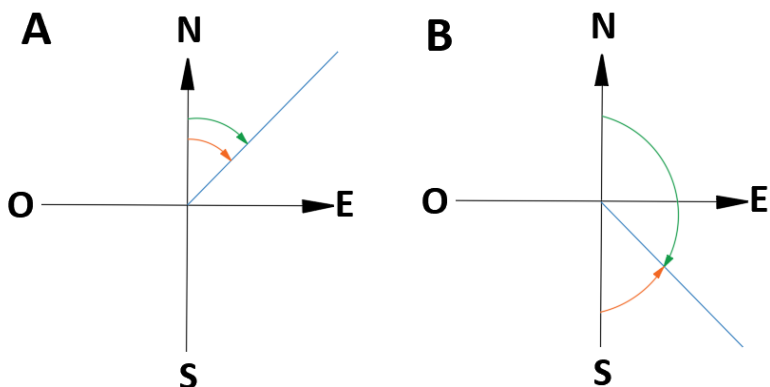
Fonte: Autores.

5. Transformação de Azimute em Rumo e vice-versa

No primeiro quadrante - Neste caso, em se tratando do Rumo, o alinhamento está mais próximo do norte e no sentido horário. Portanto, há uma coincidência entre Azimute e Rumo. Então, $Az = R$ para o primeiro quadrante (Figura 44A).

No segundo quadrante - Neste caso, em se tratando do Rumo, o alinhamento está mais próximo do sul e no sentido anti-horário. Portanto, $Az + R = 180^\circ$ para o segundo quadrante (Figura 44B).

Figura 44- Transformação de Azimute e Rumo. Em A, no primeiro quadrante, e em B no segundo quadrante. A coloração verde representa o Azimute e laranja o Rumo.

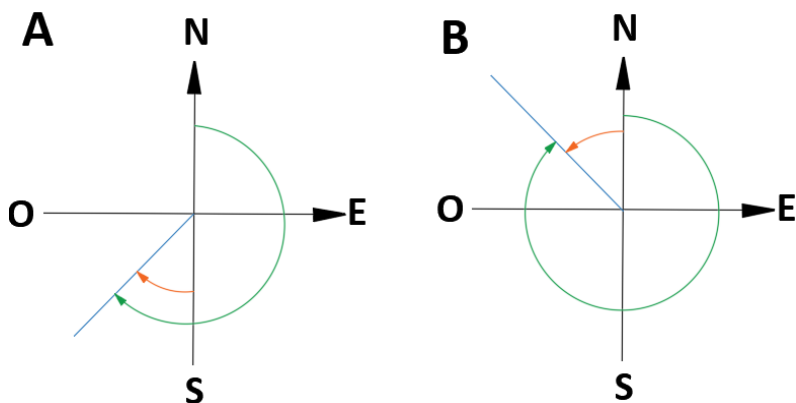


Fonte: Autores.

No terceiro quadrante - Neste caso, em se tratando do Rumo, o alinhamento está mais próximo do Sul e no sentido horário. Portanto, $Az=180^{\circ} + R$ para o terceiro quadrante (Figura 45A).

No quarto quadrante - Neste caso, em se tratando do Rumo, o alinhamento está mais próximo do Norte e no sentido anti-horário. Portanto, $Az = 360^{\circ} - R$ para o quarto quadrante (Figura 45B).

Figura 45- Transformação de Azimute e Rumo. Em A, no terceiro quadrante, e em B no quarto quadrante. A coloração verde representa o Azimute e laranja o Rumo.



Fonte: Autores.

6. Aviventação de Azimutes e Rumos

Aviventação é a terminologia dada ao processo atualização dos azimutes e rumos magnéticos de uma determinada poligonal, na data de sua medição anterior para a atualidade, devido à dinâmica ou mudança que ocorre com o norte magnético.

EXERCÍCIOS DE FIXAÇÃO

1- O rumo magnético do alinhamento (2-3) é de $43^{\circ} 20' 00''$ SO. A declinação magnética do local é de $12^{\circ} 12' 00''$ oriental, pede-se:

- a) Azimute magnético
- b) Rumo verdadeiro
- c) Azimute verdadeiro

2- O azimute magnético do alinhamento (3-2) é de $120^{\circ} 10' 00''$. A declinação magnética do local é igual a 0, pede-se:

- a) Azimute verdadeiro
- b) Rumo verdadeiro
- c) Rumo magnético

3- O rumo magnético do alinhamento (3-0) é de $42^{\circ} 10'$ SO. A declinação magnética do local é de $12^{\circ} 10'$ oriental, pede-se:

- a) Azimute magnético
- b) Rumo verdadeiro
- c) Azimute verdadeiro

4- O rumo magnético do alinhamento (0-1) era de $40^{\circ} 00' 00''$ NO em agosto de 1987. Sabendo-se que a declinação magnética local era de 12° negativa e a variação média anual da declinação magnética é de $10'$ positiva, pede-se:

- a) Rumo geográfico
- b) Azimute geográfico
- c) Azimute magnético em agosto de 1997

- d) Rumo magnético em agosto de 1997
- e) Azimute em agosto de 2009
- f) Rumo em agosto de 2009
- g) Calcule o azimute e rumo magnético em agosto de 2015.

5- O rumo magnético do alinhamento (1-2) era de $45^{\circ} 00' 00''$ NE em agosto de 1989. Sabendo-se que a declinação magnética local era de $10^{\circ} 00' 00''$ ocidental e a variação média anual da declinação magnética é de $10'$ esquerda, pede-se:

- a) Declinação magnética atual
- b) Rumo magnético atual
- c) Rumo geográfico
- d) Azimute magnético atual
- e) Azimute geográfico

6- O rumo magnético do alinhamento (0-1) era de $45^{\circ} 00' 00''$ SE em agosto de 1997. A declinação magnética do local era de $13^{\circ} 00' 00''$ oriental. A variação média anual de declinação magnética é de $10'$ esquerda, pede-se:

- a) Declinação magnética atual
- b) Rumo magnético atual
- c) Azimute magnético atual
- d) Rumo e Azimute verdadeiros

7- O rumo magnético do alinhamento (0-1) era de $42^{\circ} 00' 00''$ SO em Agosto de 1989. A declinação magnética do local era de $10^{\circ} 00' 00''$ oriental. A variação média anual de declinação magnética é de $10'$ esquerda, pede-se:

- a) Declinação magnética atual
- b) Rumo magnético atual
- c) Azimute magnético atual
- d) Rumo e Azimute verdadeiros

8- O rumo magnético do alinhamento (0-1) era de $31^{\circ} 00' 00''$ SO em agosto de 2003. A declinação magnética do local era de $09^{\circ} 00' 00''$ oriental. A variação média anual de declinação magnética é de $10'$ esquerda, pede-se:

- a) Declinação magnética atual
- b) Rumo magnético atual
- c) Azimute magnético atual
- d) Rumo e Azimute verdadeiros

CAPÍTULO 5

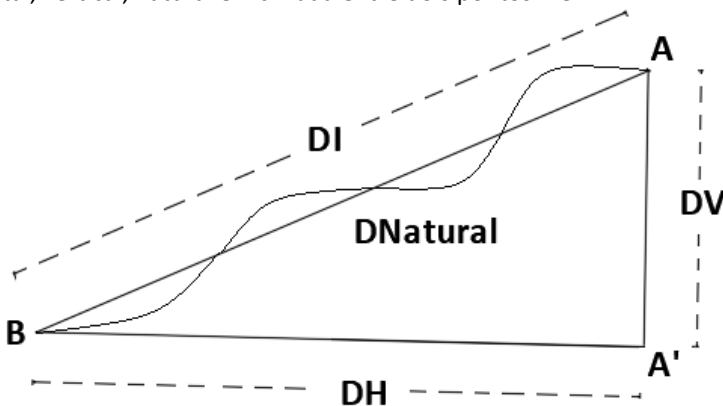
MEDIÇÕES DE DISTÂNCIAS HORIZONTAS

1. Distâncias topográficas

As distâncias são elementos lineares fundamentais para a Topografia, pois para se caracterizar um terreno necessitam-se de figuras geométricas formadas por distâncias e ângulos.

As principais distâncias que ocorrem na Topografia são: distância horizontal (DH), distância vertical (DV), distância inclinada (DI) e distância natural do terreno (Dnatural) (Figura 46).

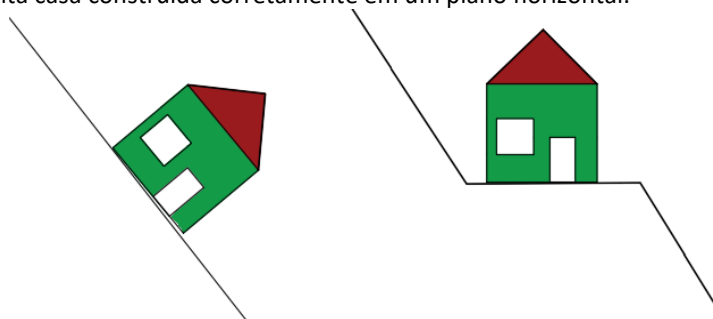
Figura 46 – Demonstração através de perfil de um terreno, das distâncias horizontal, vertical, natural e inclinada entre dois pontos A e B.



Fonte: Autores.

A distância horizontal (DH) é uma distância entre dois pontos situados em um plano horizontal (perpendicular ao eixo zênite-nadir). Pode também ser chamada de distância reduzida ou distância útil à Topografia. É considerada útil, pois a partir dela pode ser desenvolvida a maioria dos usos e interesses da sociedade em nível de propriedade, como por exemplo, a construção de casas. É o caso de um terreno com uma declividade acentuada e onde se queira construir uma casa. Logicamente que a casa não será construída no plano inclinado. Terá que se fazer um corte no terreno para a construção da casa. Então, conclui-se que a distância inclinada não será utilizada, sendo a distância reduzida ou horizontal a que será utilizada para esse fim. O mesmo se aplica para diversos usos, como o plantio de árvores, tanques para criação de peixes, cultivo de arroz, criação de animais, entre outros (Figura 47).

Figura 47 - Na esquerda, casa inadequadamente construída em terreno inclinado. Na direita casa construída corretamente em um plano horizontal.



Fonte: Autores.

A distância vertical (DV) é a distância perpendicular à distância horizontal, ou ainda, paralela ao eixo zênite-nadir. Como distâncias verticais têm a diferença de nível, cota e altitude de pontos no terreno.

A distância inclinada (DI) é a distância em linha reta que une dois pontos em que a DH e a DV sejam diferentes de zero.

Distância natural do terreno (D_{natural}) é a distância que percorre naturalmente a superfície do terreno.

A distância vertical (DV) é a distância perpendicular à distância horizontal, ou ainda, paralela ao eixo zênite-nadir. Como distâncias verticais temos a diferença de nível, cota e altitude de pontos no terreno.

2. Precisão e acurácia (exatidão)

A Topografia vem ao longo do tempo tendo resultados bastante espantosos quanto à precisão e à acurácia na obtenção de medidas. Antes os erros métricos eram considerados toleráveis, já hoje são os milimétricos para distâncias e segundos para ângulos. Diante disso, surgem dois conceitos importantes em busca do aprimoramento deste aperfeiçoamento, quais sejam: acurácia (exatidão) e precisão.

A precisão é obtida quando são realizadas diversas mensurações, as quais resultam em valores bastante próximos uns dos outros. Na verdade, pode-se dizer que precisão é algo relativo, pois se comparam diferenças de valores de medidas entre si, podendo ou não estarem próximas do valor real. Quanto mais próximos os valores obtidos, maior será a precisão. Já a acurácia (exatidão) é relacionada à proximidade dos valores obtidos de uma medida com relação ao valor real dessa medida. Assim, quanto mais próximos os valores obtidos estiverem do valor real de uma medida, maior será a acurácia. Então, pode-se notar que, as duas maneiras de se falar são diferentes e independentes. O grau de precisão/acurácia vai variar da metodologia aplicada, dos instrumentos, do tempo e do operador. Na verdade, por mais modernos que sejam os instrumentos e métodos de medição, e por mais repetições que se façam na obtenção de valores de uma medida, nunca se saberá com certeza qual o valor real da grandeza medida.

3. Tipos de medições

As medições dividem-se em: por estimativas, diretas e indiretas

3.1. Estimativa visual

Estimativa visual é um tipo de medição com pouca acurácia e que a diminuição ou aumento da acurácia vai depender da acuidade visual do mensurador, como por exemplo do topógrafo, principalmente da experiência que ele tenha. Essa estimativa serve para fazer um trabalho inicial para se ter noção do tamanho de uma área por exemplo, porém após a análise preliminar ter-se-ão que utilizar os procedimentos exigidos de medição direta/indireta.

3.2. Medições diretas

As medições diretas ocorrem quando são feitas sem a necessidade do emprego de funções matemáticas para obtenção de determinada medida, como por exemplo: passo médio, trena, hodômetro, entre outras menos comuns.

O hodômetro é um instrumento pouco utilizado na Topografia, que faz a medição de um determinado comprimento a partir da contagem do número de voltas dadas por uma roda, multiplicado pelo comprimento do perímetro do hodômetro. Este instrumento irá percorrer o caminho de acordo com a conformidade do terreno. Para obtenção de distâncias horizontais e verticais em

terrenos inclinados, esburacados, sinuosos, o instrumento de medição não será tão eficiente, podemos chegar a erros extremamente grandes por não percorrer, nesse caso, a distância horizontal ou vertical desejada.

Passo médio é um tipo de medição onde o topógrafo calcula qual o valor médio de sua passada em condições normais. Para se obter o valor do passo médio, é colocado um alinhamento de 100 m, onde o profissional contará a quantidade de passos que dará nessa distância e utilizando a fórmula:

$$\text{Distância percorrida} / \text{quantidade de passos} = \text{passo médio (PM)}$$
, chegará a saber qual o valor de seu passo médio.

Por exemplo, se ele executar 200 passos em 100 m, o seu passo médio será de 0,5 m. Esse procedimento deve ser realizado pelo menos três vezes, onde o topógrafo deverá andar num alinhamento, longe de condições psicológicas que afetem a distorção entre um passo e outro.

Outro tipo de procedimento de se obter as distâncias de maneira direta é utilizando a trena.

3.3. Medições indiretas

As medições indiretas são aquelas que requerem o uso de funções matemáticas para se obterem as distâncias. Dividem-se em eletrônica e taqueométrica (estadimétrica).

As medições indiretas eletrônicas são realizadas por instrumentos que se utilizam do laser para fazer as medições. A distância é calculada através do tempo em que o laser leva para sair do equipamento e atingir o prisma ou objeto. Os instrumentos mais comuns para obtenção das distâncias de maneira indireta são o distanciômetro eletrônico (em desuso), a trena eletrônica e a Estação Total.

A Taqueometria ou estadimetria é um tipo de medição indireta que tem como princípio determinar a distância horizontal entre um ponto e outro utilizando-se um instrumento (teodolito e nível de luneta) e o acessório mira falante através da relação entre as leituras dos fios estadimétricos e os valores de constantes do instrumento.

Os equipamentos envolvidos para a Taqueometria, são: teodolito, mira-falante e tripé ou nível de luneta, mira-falante e tripé. Os fios estadimétricos utilizados para esses procedimentos

são o fio superior e o fio inferior. Esses fios são paralelos entre si e equidistantes ao fio médio ou também chamado de fio nivelador.

Princípio da Taqueometria:

Como mostra a Figura 48, os três fios, em forma de imagem, são gerados a partir do meio da luneta, coincidindo com o ponto topográfico, saindo do instrumento e interceptando a mira falante através dos fios superior, médio e inferior, formando um triângulo. Através da fórmula de semelhança de triângulos, temos a seguinte fórmula:

$$\frac{OB}{Ob} = \frac{AC}{ac}$$

OB é a distância horizontal (DH) do ponto onde está o teodolito/nível de luneta até o ponto onde está a mira-falante. É essa distância (DH) que desejamos descobrir, dado a fórmula:

$$\frac{DH}{Ob} = \frac{AC}{ac}$$

Ob e ac são, respectivamente, a distância focal (f) e altura focal (h). Essas duas distâncias estão relacionadas entre si. A razão

entre distância focal e altura focal é uma constante de valor igual a 100 para todos os equipamentos na atualidade, com objetivo de facilitar os cálculos, resultando da fórmula abaixo:

$$\frac{DH}{f} = \frac{AC}{h} \quad *Relação f/h = 100$$

AC é simplesmente a diferença entre fio superior e inferior.

$$\frac{DH}{f} = \frac{FS-FI}{h}$$

Separando o DH, temos:

$$DH = \frac{f(FS-FI)}{h}$$

OU

$$DH = 100(FS-FI)$$

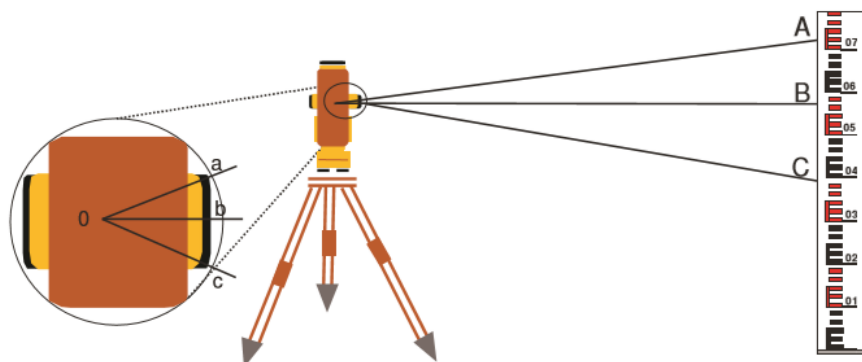
Todas as leituras dos fios são feitas em milímetro. Se for desejada a resposta do DH em metros, será necessária a divisão por 1000, conforme a fórmula abaixo:

$$DH = \frac{100(FS-FI)}{1000}$$

Para simplificar a fórmula faz-se a divisão 100/1000.

$$DH(m) = \frac{FS - FI}{10}$$

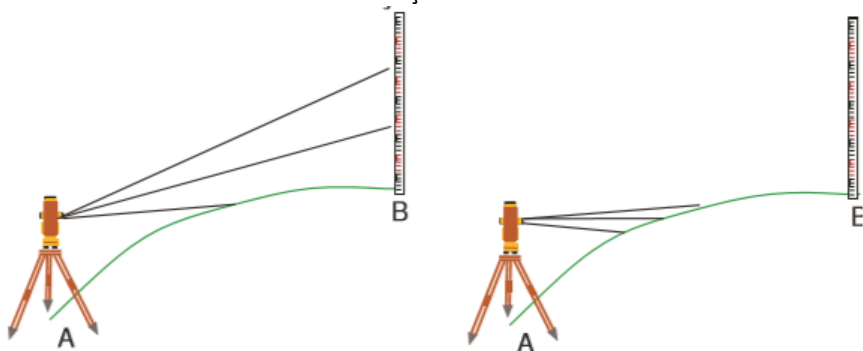
Figura 48 – Esquema da leitura dos fios superior, médio e inferior.



Fonte: Autores.

Como se vê, para a formação da semelhança de triângulos, e essa fórmula ficar coerente, é necessário que a luneta esteja em 90° em relação ao Zênite. Caso contrário, resultará numa variação dessa fórmula. Existem situações nas medições entre dois pontos onde o terreno é muito inclinado, necessitando de um giro vertical da luneta para se realizar a leitura dos três fios. Caso não seja feito este giro, resultará algo parecido com a Figura 49.

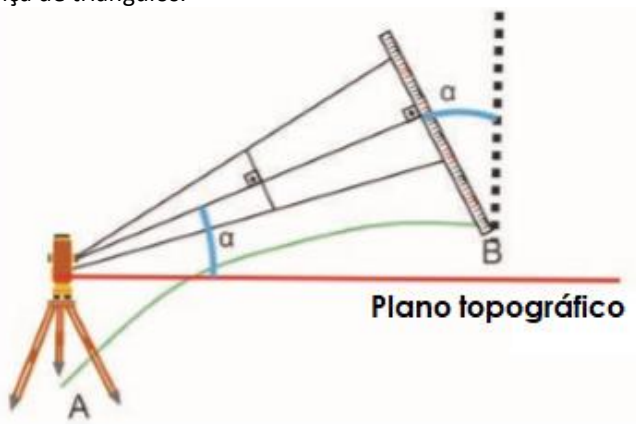
Figura 49 – Intercepção incompleta ou não intercepção dos três fios na mira-falante ao deixar a mira em 90° em relação ao Zênite.



Fonte: Autores.

Ao se girar a luneta em um determinado ângulo alfa, a partir do plano topográfico, podem ser visualizados os três fios. Porém, para se ter a semelhança de triângulos, teremos que ter a mira-falante a um ângulo alfa igual ao que girou na luneta, como mostra a Figura 50.

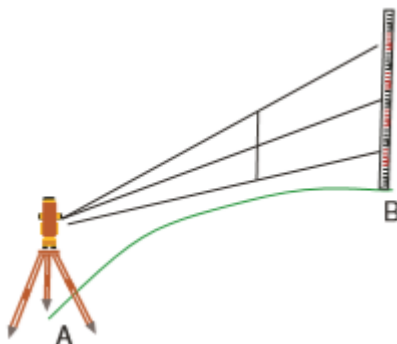
Figura 50 – Esquema de como deveria estar a mira falante quando se trata apenas de semelhança de triângulos.



Fonte: Autores.

Como se sabe a distância pretendida (DH) não vai ser obtida, caso a mira falante esteja inclinada, devido ao fato de não se ter certeza do quanto a mira deve ser inclinada em função do ângulo vertical de inclinação α obtido no teodolito. Portanto, para se obter o DH a mira terá que ficar verticalizada, como mostra a Figura 51.

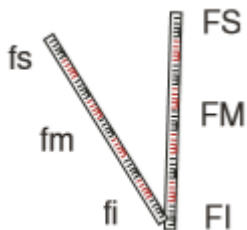
Figura 51 – Esquema com a mira falante verticalizada.



Fonte: Autores.

Para se calcular o DH, deve-se fazer uma correção da posição da mira que faz a semelhança de triângulos e a posição da mira verticalizada, como mostra a Figura 52. Sendo f_s , f_m e f_i leituras sem a correção e FS , FM e FI a leitura correta.

Figura 52- Inclinação imaginária da mira falante para obtenção da DH.



Fonte: Autores.

Na situação sem girar a luneta, tem-se uma coincidência de DH com OB, como mostra a Figura 53.

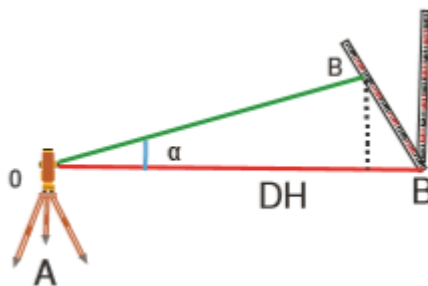
Figura 53 - Relação OB e DH.



Fonte: Autores.

Na situação em que se gira a luneta, em que OB é diferente de DH, é necessária a realização da conversão (Figura 54):

Figura 54 - Relação OB e DH.

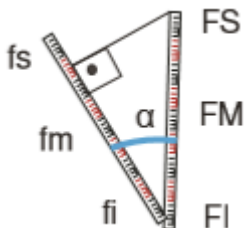


Fonte: Autores.

$$DH \text{ (reduzido)} = OB \text{ (fs-fi)} \times \cos \alpha$$

Para essa situação, $OB = fs - fi$. Nesse caso, deveremos fazer a correção para a leitura do OB que leia os FS – FI (Figura 55).

Figura 55 - Relação fs, fm, fi, FS, FM e FI.



Fonte: Autores.

$$\cos \alpha = \frac{fs-fi}{FS-FI} \Rightarrow fs-fi = \cos \alpha (FS-FI)$$



Então,

$$DH = \overbrace{\cos \alpha (FS-FI)} \cdot \cos \alpha$$

$$DH(m) = \frac{(FS-FI) \cdot \cos^2 \alpha}{10}$$

EXERCÍCIOS DE FIXAÇÃO

- 1) Quais são as medidas diretas e indiretas de distâncias?
- 2) Calcular a DH, sabendo-se que ao instalar o teodolito, o topógrafo obteve os seguintes dados: $\alpha = 0^{\circ} 00' 00''$, FS = 2500 mm, FM = 2300 mm e FI = 2100 mm.
- 3) Calcular a DH, sabendo-se que ao instalar o teodolito, o topógrafo obteve os seguintes dados: $\alpha = 30^{\circ} 00' 00''$, FS = 2000 mm, FM = 1500 mm e FI = 1000 mm.
- 4) Calcular a DH, sabendo-se que ao instalar o teodolito, o topógrafo obteve os seguintes dados: $z = 45^{\circ} 00' 00''$, FS = 3500 mm, FM = 3000 mm e FI = 2500 mm.
- 5) Calcular a DH, sabendo-se que ao instalar o teodolito, o topógrafo obteve os seguintes dados: $z = 30^{\circ} 00' 00''$, FS = 2000 mm, FM = 1500 mm e FI = 1000 mm.
- 6) Calcular a DH, sabendo-se que ao instalar o teodolito, o topógrafo obteve os seguintes dados: $z = 90^{\circ} 00' 00''$, FS = 2000 mm, FM = 1500 mm e FI = 1000 mm.

CAPÍTULO 6

LEVANTAMENTO TOPOGRÁFICO PLANIMÉTRICO

1. Conceito

Levantamento topográfico planimétrico são vários procedimentos topográficos, sem considerar o relevo, visando a representação gráfica de uma área do terreno através da obtenção de elementos necessários como ângulos, distâncias, localização geográfica e posição ou orientação. O levantamento topográfico planimétrico divide-se em poligonação ou caminhamento; irradiação; interseção, ordenadas e coordenadas. Antes de fazer qualquer levantamento, o topógrafo deverá fazer o reconhecimento do terreno; escolher os vértices da poligonal; se necessário providenciar confecção de piquetes, estacas, estacas-testemunhas; fazer um esboço do local denominado de croqui; decidir sobre qual (ais) tipos de levantamentos topográficos planimétricos irá empregar para fazer o levantamento.

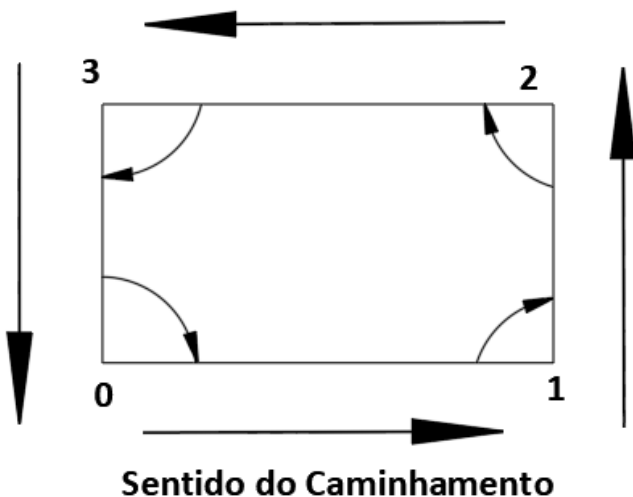
2. Tipos de levantamentos topográficos planimétricos

2.1. Poligonação ou caminhamento

O método do caminhamento é realizado através de cada vértice da poligonal topográfica, medindo-se ângulos e distâncias, percorrendo-se (caminhando) para outro vértice, fazendo-se o mesmo procedimento. No início é feita a leitura do azimute no primeiro vértice para cálculos posteriores dos demais.

Por questão de convenção, devido aos teodolitos antigos que mediam apenas num sentido (horário), os ângulos dos vértices, devem ser lidos no sentido horário, visando-se o vértice anterior, zerando-se o ângulo horizontal e visando-se o vértice posterior fazendo-se a leitura do ângulo no vértice em que se encontra o teodolito. Desta forma o processo do caminhamento ou poligonação é feito no sentido anti-horário (Figura 56).

Figura 56 – Sentido anti-horário do caminhamento numa poligonal fechada e leitura dos ângulos internos no sentido horário.



Fonte: Autores.

Procedimento do caminhamento ou poligonação:

Após o reconhecimento inicial do terreno e marcados todos os vértices da poligonal a ser levantada, é o momento das medições de ângulos e distâncias da mesma. Tomando-se como exemplo a poligonal com 4 lados da Figura 56, primeiramente, estaciona-se (instala-se) o teodolito ou estação total sobre o ponto 0 (zero). Faz-se o processo de ¹centragem e ²calagem do equipamento.

Após a centragem e a calagem, com auxílio da bússola e uma baliza, o topógrafo determina a direção do norte magnético para

medição do azimute magnético do alinhamento 0-1. Para a medição do ângulo interno a partir do ponto 0 (zero), o topógrafo faz uma visada de ré pedindo a um auxiliar para que segure uma baliza, de forma verticalizada, sobre o ponto topográfico 3, zerando o ângulo horizontal do instrumento e medindo o ângulo até a baliza de vante localizada no ponto 1. Para a medição das distâncias 3-0 e 0-1, o topógrafo poderá utilizar-se de uma trena comum, trena eletrônica ou mira-falante para medir através da taqueometria, como visto no capítulo 5.

Com o término das leituras de ângulos e distâncias no vértice 0, o topógrafo caminha até o vértice 1. Neste vértice, ele poderá fazer as medições das distâncias 0-1 e 1-2. A medição do ângulo será medido através da ré em 0 e a vante em 2.

No vértice 2 poderá fazer as medições das distâncias 1-2 e 2-3. A medição do ângulo será realizada através da ré em 1 e a vante em 3.

Após o término do vértice 2, o topógrafo caminha até o vértice 3. Neste vértice, ele poderá fazer as medições das distâncias 2-3 e 3-0. A medição do ângulo será realizada através da ré em 2 e a vante em 0.

Vale salientar que os alinhamentos podem ser medidos duas vezes, através de vértices diferentes, para que seja feita uma comparação e se há coerência nas medições.

Na prática, em poligonais com muitos vértices, mesmo com a realização do reconhecimento da área, os vértices de vante são determinados à medida em que se faz o caminhamento. Por isso não se tem certeza onde ficará o último vértice, necessitando-se instalar o instrumento duas vezes no primeiro vértice, sendo uma instalação no início e outra no final ou fechamento da poligonal topográfica.

¹Centragem - Coloca-se o teodolito juntamente com o tripé sobre o ponto topográfico. Através do prumo ótico, a laser ou fio de prumo centra-se o equipamento no ponto topográfico.

²Calagem - Através das pernas do tripé, cala-se o equipamento com o nível circular (calagem mais grosseira). Após esse procedimento, cala-se refinadamente o equipamento com auxílio do nível tubular, através dos parafusos calantes.

Erro angular:

O erro é inerente a qualquer medição. Para um levantamento planimétrico por caminhamento podemos controlar (calcular, corrigir ou descartar) o erro angular, conhecendo-se a forma geométrica da poligonal e as regras para somas de ângulos.

Soma dos ângulos internos = $(n-2) \times 180^\circ$, sendo n o número de vértices ou lados da poligonal fechada.

Como exemplo, em um retângulo, tem-se:

$$S_{\text{Retângulo}} = (4-2) \times 180^\circ = 360^\circ$$

Portanto, a soma dos ângulos internos deve ser 360° para o retângulo.

A tolerância do erro, segundo a norma, é de $k\sqrt{n}$ (nesse caso $k=1'$), sendo assim, para o retângulo pode-se errar até $2'$.

Para o cálculo das correções:

Caso o resultado do somatório dos ângulos internos do levantamento seja maior que $2'$ (para o retângulo), deverá o topógrafo fazer um novo levantamento. Caso seja menor ou igual, serão feitas as correções através de compensações. Se o valor do resultado do somatório dos ângulos internos do levantamento seja maior que 360° , deverá ser realizado uma subtração na correção.

Se o valor do resultado do somatório dos ângulos internos do levantamento seja menor que 360° , deverá ser realizado uma soma na correção.

No caso do exemplo do retângulo com erro de $2'$ para mais ou para menos, realiza-se a correção determinando-se a diferença do somatório dos ângulos internos de um retângulo perfeito pelo somatório dos ângulos internos obtidos no levantamento da poligonal.

Assim tem-se que:

Para erro de $02' 00''$ para mais,

$$360^{\circ} 00' 00'' - 360^{\circ} 02' 00'' = -02'$$

$$-02'/4 \text{ ou } -120''/4 = -30''$$

Deverá ser feita a compensação subtraindo-se $30''$ em cada um dos 4 vértices da poligonal.

Ou

Para erro de $02' 00''$ para menos,

$$360^{\circ} - 359^{\circ} 58' = 2'$$

$$2'/4 = +30''$$

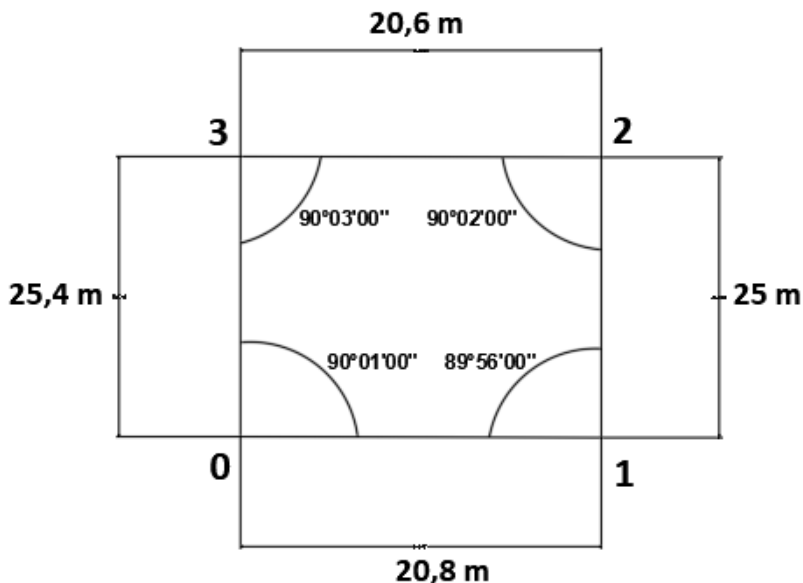
Deverá ser feita a compensação somando-se 30'' em cada um dos 4 vértices da poligonal.

A tabela a seguir é um exemplo de como se procede o preenchimento e compensações dos ângulos internos da poligonal fechada na Figura 57, com erro a mais de 02' 00''.

Estações	Pontos visados	Leituras			DH(m)	Ângulos internos	C	AC
		FS	FM	FI				
0	1	1608	1504	1400	20,8	90°01'00"	-30"	90°00'30"
1	2	1900	1775	1650	25	89°56'00"	-30"	89°55'30"
2	3	2106	2003	1900	20,6	90°02'00"	-30"	90°01'30"
3	0	1654	1527	1400	25,4	90°03'00"	-30"	90°02'30"

C- Correções, AC- ângulos internos corrigidos.

Figura 57 – Exemplo de um levantamento por poligonização.



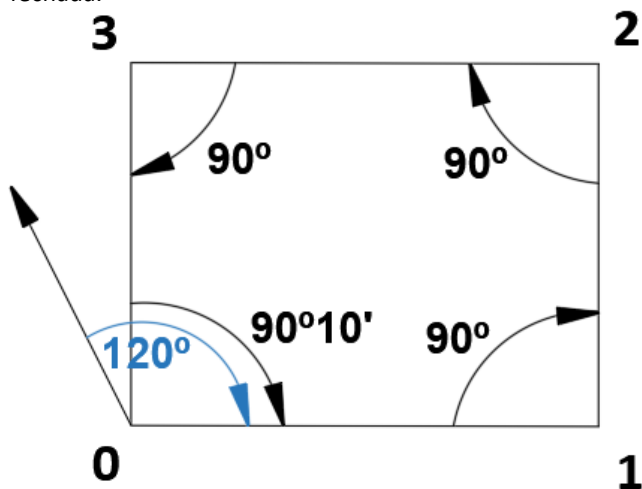
Fonte: Autores.

Orientação:

Todo trabalho realizado em campo deve ser orientado. O instrumento utilizado para orientação é a bússola. O procedimento de orientação da poligonal deve ser concomitante ao procedimento do método de caminhamento.

No vértice 0, se faz a leitura do azimute magnético do alinhamento 0-1, posteriormente faz os cálculos para se descobrir os valores dos azimutes dos demais alinhamentos. Depois são feitos os cálculos das correções dos azimutes na tabela (Figura 58).

Figura 58- Azimute lido no alinhamento 0-1 e ângulos internos de uma poligonal retangular fechada.



Fonte: Autores.

Estações	Pontos visados	Ângulo interno	Azimutes		DH(m)
			Lido	Calculado	
0	1		120°		
1	2	90°00'00"		30°00'00"	16,2
2	3	90°00'00"		300°00'00"	32,8
3	0	90°00'00"		210°00'00"	16,4
0	1	90°10'00"		120°10'00"	32,3

Cálculo do Azimute:

Será considerado (Azimute anterior + ângulo interno) = X

Se X for < que 180°, somam-se 180° a X

Se X for entre 180° e 540°, subtraem-se 180° de X

Se X for > que 540°, subtraem-se 540° de X

Correção do erro do Azimute:

Busca-se o erro encontrado na soma dos ângulos internos.

Faz-se o mesmo procedimento que foi feito para correção dos ângulos internos, só que, dessa vez a correção para Azimutes é acumulativa, como mostra a tabela:

Est.	Pv.	Ângulo interno	Azimutes		DH(m)	Correções	Azimutes corrigidos
			Lido	Calculado			
0	1		120°00'00"				
1	2	90°00'00"		30°00'00"	16,2	-2,5'	29°57,5'
2	3	90°00'00"		300°00'00"	32,8	-5'	299°55'
3	0	90°00'00"		210°00'00"	16,4	-7,5'	209°52,5'
0	1	90°10'00"		120°10'00"	32,3	-10'	120°

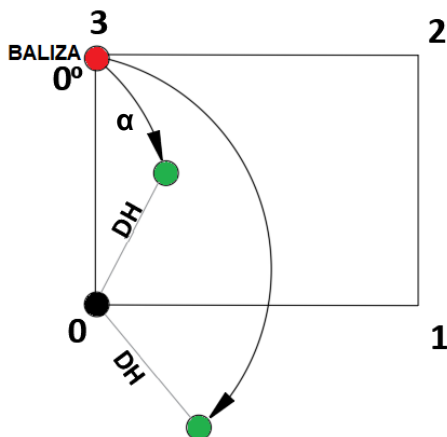
Est – Estações, Pv – Pontos visados.

No final das compensações dos ângulos internos e cálculos dos azimutes tem-se que o azimute lido do alinhamento 0-1 é igual ao azimute calculado neste mesmo alinhamento. Neste exemplo o valor é de $120^{\circ}00'00''$.

2.2. Irradiação ou Coordenada Polar

Esse método é normalmente utilizado em pequenas áreas e relativamente planas. Consiste seu início a partir de um vértice medindo-se a posição exata de diversos objetos no levantamento através de ângulos e distâncias (coordenadas polares) a partir de um ponto referencial (Figura 59).

Figura 59 - Irradiação a partir de um vértice (vértice zero).

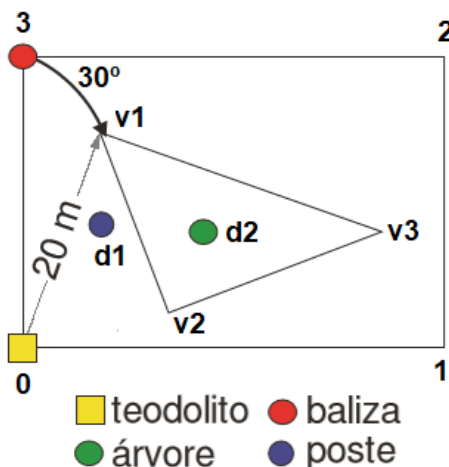


Fonte: Autores.

É importante se ressaltar que em certos casos, para um melhor detalhamento e representação do terreno, utilizar-se da combinação do método do caminhamento ou poligonação para se levantar uma poligonal básica, sendo o método da irradiação usado para detalhamento de alguns objetos de interesse, a partir dos vértices da poligonal, como mostra a Figura 60 e tabela a seguir.

Estações	Pontos visados	DH (m)	Ângulo
0	1	28	90°00'00"
	v1	20	30°00'00"
	v2	5	80°00'00"
	v3	25	80°00'00"
	d1	15	40°00'00"
	d2	19	60°00'00"

Figura 60- Métodos do Caminhamento e Irradiação usados conjuntamente.

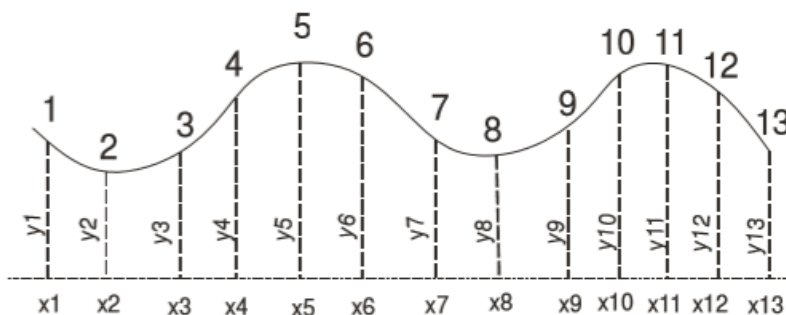


Fonte: Autores.

2.3. Ordenadas

É um método usado para o levantamento de alinhamentos curvos e também como auxiliar ao método do caminhamento ou poligonação. Consiste em se traçar um alinhamento auxiliar e a partir deste são levantadas tantas ordenadas quantas forem necessárias para a representação do alinhamento de interesse (Figura 61). Cada ponto tem um valor x e um valor y . Os pontos de 1 a 13 do exemplo, são obtidos a partir de distâncias (x) no alinhamento auxiliar e de distâncias (y) medidas a partir de linhas perpendiculares ao este mesmo alinhamento auxiliar.

Figura 61- Método das Ordenadas.

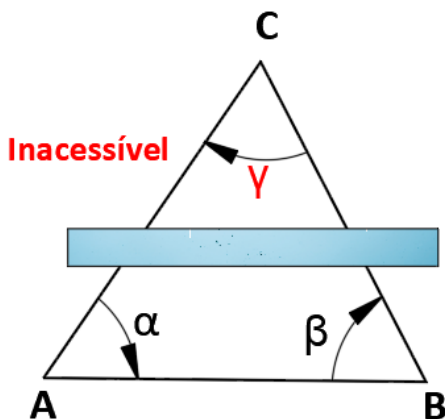


Fonte: Autores.

2.4. Interseção

O método de Interseção ou de Coordenadas bipolares, também só pode ser usado para pequenas áreas. É o único método que pode ser utilizado quando alguns vértices da área são inacessíveis, como por exemplo, no caso de pontos bastante íngremes ou existência de um brejo (Figura 57). Neste método é definida uma linha base com comprimento conhecido a partir de 2 pontos, distantes no mínimo 50 metros um do outro, e instalando-se o instrumento em cada um deles para a obtenção dos valores dos ângulos α e β . Desta forma pode ser determinada a localização do ponto inacessível C na Figura 62 e calculadas as distâncias dos A e B ao ponto inacessível C pela Lei dos senos.

Figura 62- Método da interseção.



Fonte: Autores.

Lei dos Senos:

$$\frac{DH(A-B)}{\text{sen } \gamma} = \frac{DH(B-C)}{\text{sen } \alpha} = \frac{DH(C-A)}{\text{sen } \beta}$$

Então,

$$1) \frac{DH(A-C)}{\text{sen } \gamma} = \frac{DH(A-B) \cdot \text{sen } \beta}{\text{sen } \gamma}$$

$$2) \frac{DH(B-C)}{\text{sen } \gamma} = \frac{DH(A-B) \cdot \text{sen } \alpha}{\text{sen } \gamma}$$

2.5. Por coordenadas

O levantamento por coordenadas consiste em se criar um plano cartesiano, atribuindo-se pelo menos dois pontos de apoio de coordenadas conhecidas. Num desses pontos instala-se o instrumento e no outro coloca-se o bastão para se fazer a amarração através de uma referência para o instrumento. O levantamento por coordenadas é muito utilizado por topógrafos que trabalham com Estação Total (Figura 63).

Figura 63- Levantamento por coordenadas.

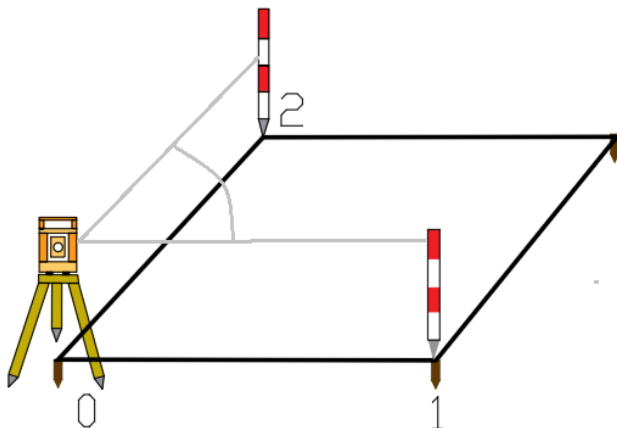


Fonte: Autores.

3. Locação topográfica planimétrica

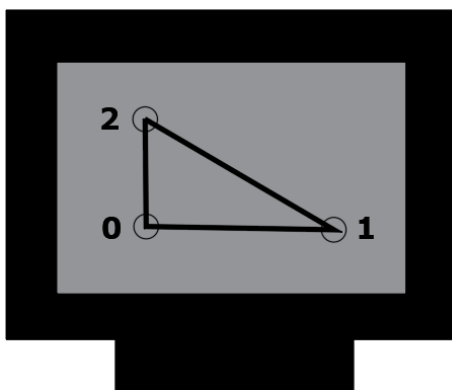
A locação topográfica planimétrica é o processo inverso ao levantamento topográfico. Ela é caracterizada por um procedimento mais demorado e oneroso. Para se realizar a locação é necessário fazer primeiro o levantamento topográfico (Figura 64), depois fazer a representação gráfica do terreno, em escala (Figura 65), modificar as informações coletadas projetando-se suas alterações nas plantas (Figura 66) e, só assim, fazer a locação, como mostra a Figura 67.

Figura 64- Levantamento topográfico planimétrico de uma poligonal com três vértices.



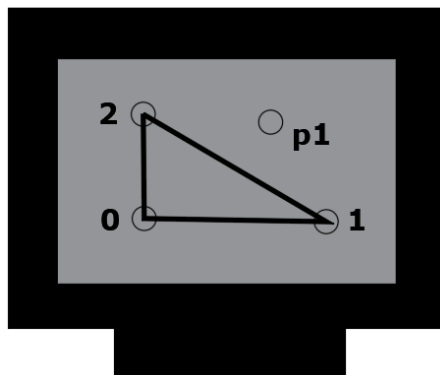
Fonte: Autores.

Figura 65 – Representação gráfica da poligonal da Figura 59.



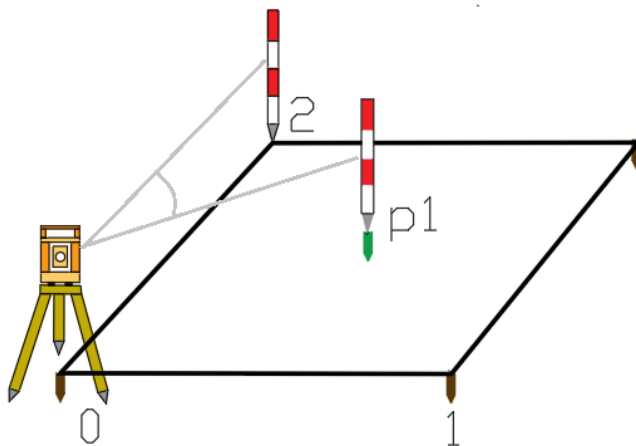
Fonte: Autores.

Figura 66 – Modificação da planta inserindo-se o ponto p1.



Fonte: Autores.

Figura 67 – Locação topográfica planimétrica.



Fonte: Autores.

EXERCÍCIOS DE FIXAÇÃO

1) Preencha se necessário a caderneta abaixo:

Est.	Pv.	Ângulos internos	Azimutes		Correções	Azimute Corrigido	DH (m)
			Lido	Calculado			
0	1		45°				
1	2	90°00'00"					25,0
2	3	90°00'00"					30,0
3	0	90°00'00"					25,3
0	1	90°01'04"					30,2

2) Para realização de uma locação planimétrica se faz necessário conhecer:

- a) Os elementos projetados através de ângulos e distâncias
- b) Os azimutes magnéticos
- c) Todas as distâncias do projeto
- d) Apenas a poligonal de contorno
- e) A poligonal e os ângulos

3) Por que se necessita de um levantamento topográfico para se fazer uma locação planimétrica em uma área?

4) Um topógrafo necessita fazer um levantamento de uma poligonal com três lados. Ao instalar o instrumento no ponto A, visou o ponto C e obteve os seguintes dados: FS 2000; FM 1500; FI 1000; AH $0^{\circ}00'00''$; AV $90^{\circ}00'00''$ e posteriormente visou o ponto B e obteve os seguintes dados: FS 3000; FM 2000; AH $35^{\circ}30'30''$; AV $90^{\circ}00'00''$. Ao instalar o instrumento no ponto B visou o ponto A e obteve os seguintes dados: FS 4000; FM 3000; FI 2000; AH $0^{\circ}00'00''$; AV $90^{\circ}00'00''$ e posteriormente visou o ponto C e obteve os seguintes dados: FS 1000; FM 800; AH $135^{\circ}30'30''$; AV $90^{\circ}00'00''$. Após isso, instalou o instrumento no ponto C e obteve o restante dos dados. Considerando que não houve erro de fechamento linear e angular, quais as distâncias e ângulos desta poligonal?

CAPÍTULO 7

CÁLCULO DO FECHAMENTO ANGULAR DE UMA POLIGONAL FECHADA

Como visto anteriormente, todo levantamento topográfico está sujeito a erros, erros que estão dentro de uma tolerância, e a partir dos dados medidos em campo (ângulos e distâncias) e uma orientação inicial, é possível corrigi-los, se o mesmo estiver dentro da tolerância aceitável. Para se calcular este possível erro, primeiro corrigem-se os erros angulares e em seguida os lineares.

A seguir é feito um exemplo com o cálculo do erro linear de fechamento de uma poligonal fechada. Para tal são necessários alguns cálculos prévios. Inicialmente realiza-se o cálculo do erro angular de fechamento e sua compensação, caso o mesmo esteja dentro da tolerância, como já mostrado anteriormente. Depois realizam-se os cálculos dos seguintes itens: dos azimutes dos alinhamentos; rumos; do erro de fechamento linear; e da compensação do erro linear, caso este esteja dentro da tolerância.

1. Cálculo dos ângulos internos

Somatório dos ângulos internos: $\Sigma a_i = (n-2) \times 180^\circ$

Onde para o exemplo tem-se a tabela a seguir.

Estação	Ponto visado	Ângulo horizontal	Distância (m)	OBS
0	3 (Ré) 1(Vante)	000°00'00" 104°14'00"	65,00	Fazer o percurso no sentido horário
1	0 (Ré) 2(Vante)	000°00'00" 95°00'00"	127,00	
2	1 (Ré) 3(Vante)	000°00'00" 74°31'00"	105,00	
3	2 (Ré) 0 (Vante)	000°00'00" 86°19'00"	110,60	

2- Cálculo do erro angular

$$\Sigma_a = \Sigma_{\text{poligonal}} - \Sigma_{a_i}$$

$$\Sigma_{a_i} = 360^\circ$$

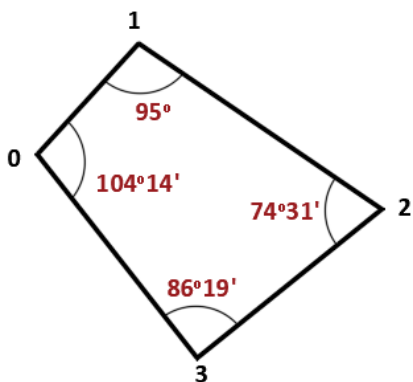
$$\Sigma_{\text{poligonal}} = 104^\circ 14' + 95^\circ 00'$$

$$+ 74^\circ 31' + 86^\circ 19'$$

$$= 360^\circ 04'$$

$$E_a = 360^\circ 04' - 360^\circ$$

$$E_a = 04'$$



3- Tolerância angular

$$T = \pm K \sqrt{n}$$

$$T = \pm 2' \sqrt{4}$$

$$T = \pm 4'$$

Obs.1: O K é uma constante fixada em função da exatidão do levantamento. Esse valor poderá ser reduzido ou aumentado de acordo com o tipo de levantamento.

Obs.2: A compensação só é realizada quando a tolerância for maior ou igual ao erro. Quando o erro em valor absoluto for maior que a tolerância, o trabalho deverá ser refeito.

4- Erro unitário

$$E_u = E_a/n = 4'/4 = +1'$$

5- Cálculo da correção

$$Ca = - Eu = -1'$$

6- Cálculo dos ângulos compensados

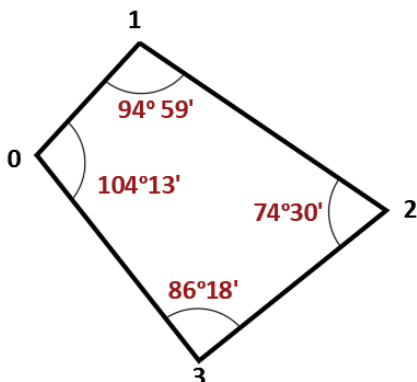
$$a_0 = 104^\circ 14' + (-1') = 104^\circ 13'$$

$$a_1 = 95^\circ 00' + (-1') = 94^\circ 59'$$

$$a_2 = 74^\circ 31' + (-1') = 74^\circ 30'$$

$$a_3 = 86^\circ 19' + (-1') = 86^\circ 18'$$

$$\Sigma a_i = 360^\circ$$



Estação	Ponto Visado	Ângulo Horizontal	Distância (m)
0	1	104°13'	65,00
1	2	94°30'	127,00
2	3	74°30'	105,00
3	0	86°18'	110,60

7- Cálculo dos Azimutes compensados

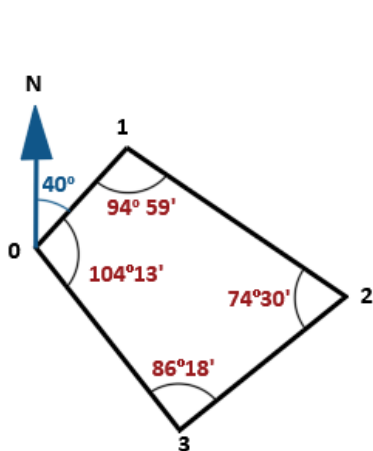
Para que sejam obtidos os azimutes calculados tem-se que:

$$Az_n = Az_{n-1} \pm \text{deflexão}$$

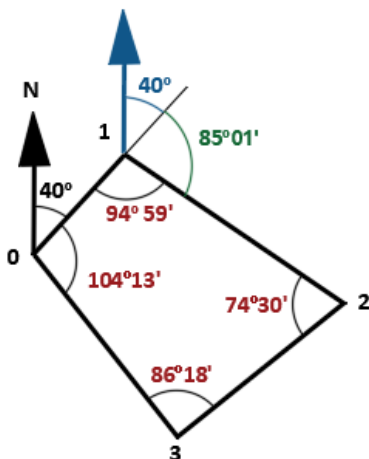
Onde: Az_n = Azimute de um alinhamento e Az_{n-1} = Azimute do alinhamento anterior.

Obs.: Quando a deflexão for no sentido horário, soma-se com a deflexão. Se a estiver no sentido anti-horário, subtrai-se da deflexão.

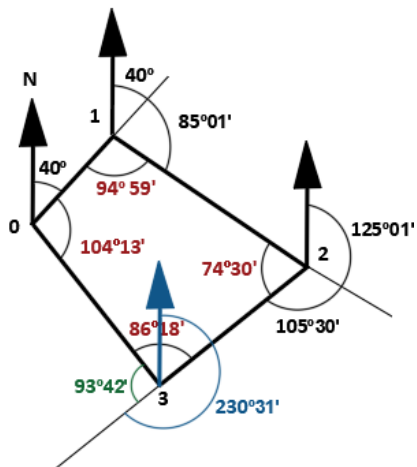
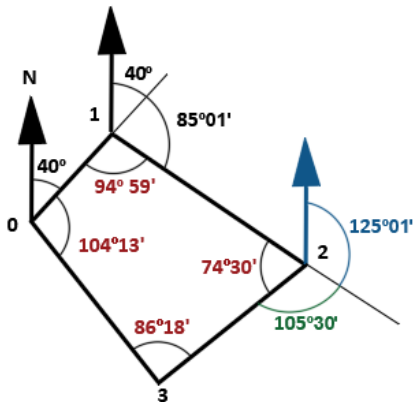
No caso do exemplo da próxima página, as deflexões estão no sentido horário por isso tem-se que:



$$Az_{0-1} = 40^\circ$$

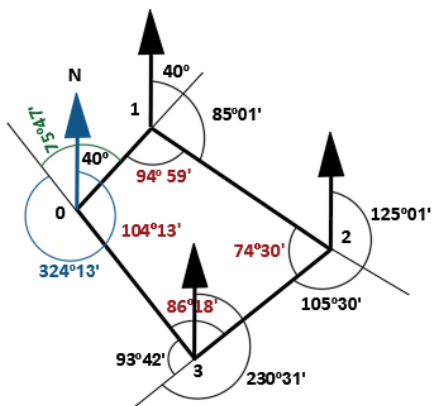


$$Az_{1-2} = 40^\circ + 85^\circ 01' = 125^\circ 01'$$



$$Az_{2-3} = 125^{\circ}01' + 105^{\circ}30' = 230^{\circ}31'$$

$$Az_{3-0} = 230^{\circ}31' + 93^{\circ}42' = 324^{\circ}13'$$

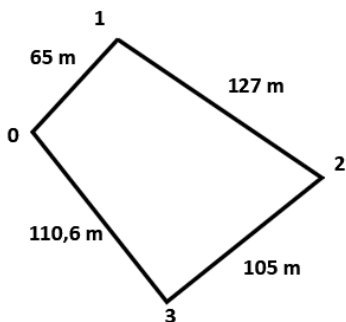


$$Az_{0-1} = 324^{\circ}13' + 75^{\circ}47' = 400^{\circ}$$

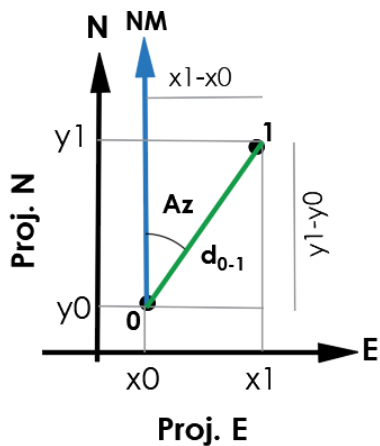
$$Az_{0-1} = 400^{\circ} - 360^{\circ} = 40^{\circ}$$

8- Cálculo do fechamento linear

8.1- Cálculo das projeções



- No alinhamento 0 – 1



$$\text{Sen } Az = P.E/d_{0-1} \quad \longrightarrow \quad P.E = \text{sen } Az \times d_{0-1}$$

$$\text{Cos } Az = P.N/d_{0-1} \quad \longrightarrow \quad P.N = \text{cos } Az \times d_{0-1}$$

Onde tem-se que:

$$d_{0-1} = 65,00 \text{ m}$$

$$Az_{0-1} = 40^\circ$$

$$P.E_{0-1} = \text{sen } 40^\circ \times 65 = + 41,78\text{m}$$

$$P.N_{0-1} = \text{cos } 40^\circ \times 65 = + 49,79\text{m}$$

Obs.: Nos outros alinhamentos seguintes temos o mesmo raciocínio do primeiro alinhamento, ou seja, no alinhamento 1 – 2 teremos na projeção norte igual ao cosseno do Az_{1-2} multiplicado a d_{1-2} e na projeção leste igual ao seno do Az_{1-2} vezes a d_{1-2} .

- No alinhamento 1 – 2

$$d_{1-2} = 127 \text{ m}$$

$$Az_{1-2} = 125^\circ 01'$$

$$P.E_{1-2} = \text{sen } 125^\circ 01' \times 127 = + 104,01\text{m}$$

$$P.N_{1-2} = \text{cos } 125^\circ 01' \times 127 = - 72,88\text{m}$$

- No alinhamento 2 – 3

$$d_{2-3} = 105,00\text{m}$$

$$Az_{2-3} = 230^{\circ}31'$$

$$P.E_{2-3} = \text{sen } 230^{\circ}31' \times 105 = - 81,04\text{m}$$

$$P.N_{2-3} = \text{cos } 230^{\circ}31' \times 105 = - 66,77\text{m}$$

- No alinhamento 3 – 0

$$d_{3-0} = 110,60\text{m}$$

$$Az_{3-0} = 324^{\circ}13'$$

$$P.E_{3-0} = \text{sen } 324^{\circ}13' \times 110,6 = - 64,67\text{m}$$

$$P.N_{3-0} = \text{cos } 324^{\circ}13' \times 110,6 = + 89,72\text{m}$$

Lado	N	E
0-1	+ 49,79	+ 41,78
1-2	- 72,88	+ 104,01
2-3	- 66,77	- 81,04
3-0	+ 89,72	- 64,67
	$\Sigma_{\text{proj. N}} = - 0,14$	$\Sigma_{\text{proj. E}} = 0,08$

A soma algébrica das projeções dos lados de uma poligonal fechada de uma mesma base, sobre os eixos coordenados é igual à zero.

Neste caso a soma foi diferente de zero, por isso deve-se calcular o erro e observar se o mesmo está dentro da tolerância. Se estiver, devem-se realizar as correções das distâncias.

Logo tem-se que o erro linear é calculado pela seguinte equação:

$$El = \pm \sqrt{(\Sigma \text{Proj. N})^2 + (\Sigma \text{Proj. E})^2}$$

Com erro linear absoluto igual a:

$$Ea = \pm \sqrt{(-0,14)^2 + (-0,08)^2} = 0,26$$

Com erro linear relativo igual a:

$$Er = \left(\frac{Ea}{\Sigma l} \right) = \frac{0,26}{65 + 127 + 105 + 110,6} = \frac{0,26}{407,6} = \frac{1}{1567,7}$$

O Er deve ser comparado com à Tolerância Linear $T = 1/L$, sendo L uma constante fixada em função de: Instrumento utilizado nas medições; Condições do terreno; Método de medição utilizado. (VER A NBR13133:94 ABNT)

No exemplo a tolerância linear adotada é $T1 = 1/500$.

Neste caso o trabalho está satisfatório, pois o erro é menor do que a tolerância, podendo ser feitas as correções ou compensações.

1º Compensação linear

- Coeficiente de Correção

O coeficiente de correção é a soma das projeções dividida pela soma das distâncias horizontais, como podemos ver na formula abaixo.

$$C_{cN} = \frac{\Sigma N}{\Sigma l} \text{ onde } C_{cn} = \frac{-0,14}{407,06} = -0,00034393$$

$$C_{cE} = \frac{\Sigma E}{\Sigma l} \text{ onde } C_{cn} = \frac{0,08}{407,06} = 0,000196531$$

Temos então que a PE' é igual a d_{0-1} vezes o coeficiente de correção (C_{cE}) mais a PE e a PN' é igual a d_{0-1} vezes o coeficiente de correção (C_{cN}) mais a PN , como podemos vê na formula abaixo.

$$PE' = d_{0-1}(-C_c) + PE$$

$$PN' = d_{0-1}(-C_c) + PN$$

LADO (0-1)

$$P.E'_{0-1} = [65*(-)0,000196531]+41,78 = 41,77$$

$$P.N'_{0-1} = (65*0,00034393)+49,79 = 49,81$$

LADO (1-2)

$$P.E'_{1-2} = [127*(-)0,000196531]+104,01 = 103,98$$

$$P.N'_{1-2} = (127*[0,00034393])+(-)72,88 = -72,84$$

LADO (2-3)

$$P.E'_{2-3} = 105*[(-)0,000196531+(-)81,04] = -81,06$$

$$P.N'_{2-3} = 105*[0,00034393+(-)66,77] = -66,73$$

LADO (3-0)

$$P.E'_{3-0} = 110,6*[(-)0,000196531+(-)64,67] = -64,69$$

$$P.N'_{3-0} = 110,6*[0,00034393+89,72] = 89,76$$

Lado	N	E
0-1	+ 49,81	+ 41,77
1-2	- 72,84	+ 103,98
2-3	- 66,73	- 81,06
3-0	+ 89,76	- 64,69
	Σ proj. N = 0,0	Σ proj. E = 0,0

8.2- Cálculo do lado compensado

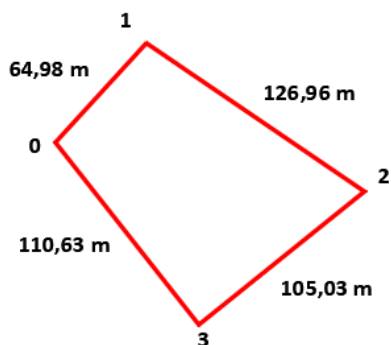
$$d = P.E' / \text{Sen } Az \text{ ou } d = P.N' / \text{Cos } Az$$

$$d_{0-1} = 41,77 / \text{Sen } 40^\circ = 64,98 \text{ m}$$

$$d_{1-2} = 103,98 / \text{Sen}125^\circ01' = 126,96 \text{ m}$$

$$d_{2-3} = -81,06 / \text{Sen}230^\circ31' = 105,03 \text{ m}$$

$$d_{3-0} = -64,69 / \text{Sen}324^\circ13' = 110,63 \text{ m}$$



CAPÍTULO 8

CÁLCULO DE ÁREA

Ao término de um levantamento topográfico, partes de campo e escritório, é comum a determinação da área desta poligonal levantada. Como se sabe, na compra e venda de imóveis rurais e urbanos, é uma informação de grande importância, devido à necessidade de um parâmetro para avaliação do mesmo. Para tal, existem alguns métodos para de determinar o tamanho de determinada área.

Quando os formatos das áreas são irregulares (processo indireto), como é o caso de poligonais do terreno nos limites da maioria das propriedades, são empregados os processos analíticos, gráficos, computacionais e mecânicos. Quando a poligonal limite apresenta o formato de uma figura conhecida, utiliza-se o processo direto, para medição de área. Para uma poligonal quadrada um dos lado é elevado ao quadrado (l^2), na poligonal retangular se multiplica a base pela altura ($b \times a$), no triangular temos base vezes

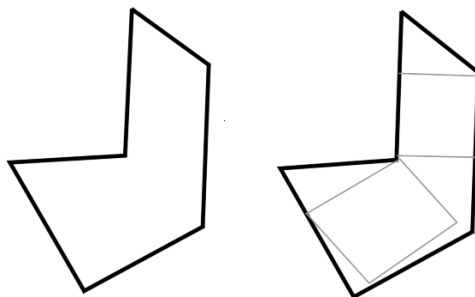
a altura dividido por dois $[(b \times a)/2]$ e em uma circular eleva-se o raio ao quadrado e multiplica-se por π , o que resulta em $A = \pi \cdot r^2$.

Processos indiretos

1. Processo Gráfico

Neste método é realizado uma subdivisão na poligonal limite, onde as áreas dessa subdivisão irão se encontrar no formato de figuras geométricas conhecidas (quadrado, retângulo, triângulo e círculos), das quais são conhecidas as fórmulas para se encontrar as áreas dessas figuras (Figura 68).

Figura 68- Método gráfico.



Fonte: Autores.

2. Processo Mecânico

Este é um dos métodos mais eficientes para determinação de área, por isso o mais usado, onde se utiliza um instrumento chamado de planímetro (Figura 69). Ele permite a medição de áreas da poligonal limite nas plantas ou cartas, delimitadas por linhas curvas ou retas. Neste método ocorre erro devido a inexatidão do operador, que ao percorrer o limite da poligonal limite da figura, não consegue manter-se perfeitamente sobre a linha. Os planímetros têm as operações de leitura e de medição das áreas em diferentes escalas, simplificando assim a determinação das áreas (Figura 70).

Figura 69 – Planímetro eletrônico.



Fonte: Autores.

Figura 70 - Uso do planímetro eletrônico.



Fonte: Autores.

Uso do planímetro

Primeiro traça-se um quadrado de área conhecida, 1 cm^2 , ou aproveita-se a quadrícula da planta. Em seguida fazem-se as

leituras, com o planímetro, da poligonal do quadrado, com no mínimo três repetições. Como exemplo tem-se: 1ª leitura = 21; 2ª leitura = 19; e 3ª leitura 20, sendo a média igual a 20.

Sendo a escala da planta igual a 1:20000, para calcular o valor real desse quadrado utilizar-se-á a fórmula demonstrada no capítulo da escala, que é a seguinte:

$$\frac{1}{M^2} = \frac{s}{S} \rightarrow \frac{1}{20000^2} = \frac{1}{S} = 4 \text{ Ha}$$

O segundo passo é medir na planta a poligonal que se quer determinar a área, fazendo-se também no mínimo três leituras.

Neste caso admite-se que a média das leituras foi 200. Para calcular a área faz-se uma regra de três simples:

$$\frac{20}{200} = \frac{4}{S} \rightarrow S = 40 \text{ Ha}$$

3. Pesagem do papel

Para determinação de área o método da pesagem é menos comum, mas com a mesma precisão dos métodos anteriores, sendo bastante simples e de fácil utilização. São necessárias uma balança de precisão (analítica) e uma cópia da planta a ser utilizada. Neste

método recorta-se uma figura geométrica conhecida, de área conhecida, como por exemplo, um quadrado de área 1 cm^2 , pesa-se este quadrado, em seguida corta-se a figura que se quer determinar a área e pesa-se a mesma, como mostra a equação abaixo:

$$1 \text{ cm}^2 \quad \longleftrightarrow \quad 0,0005 \text{ g}$$

$$X \text{ cm}^2 \quad \longleftrightarrow \quad 0,013 \text{ g}$$

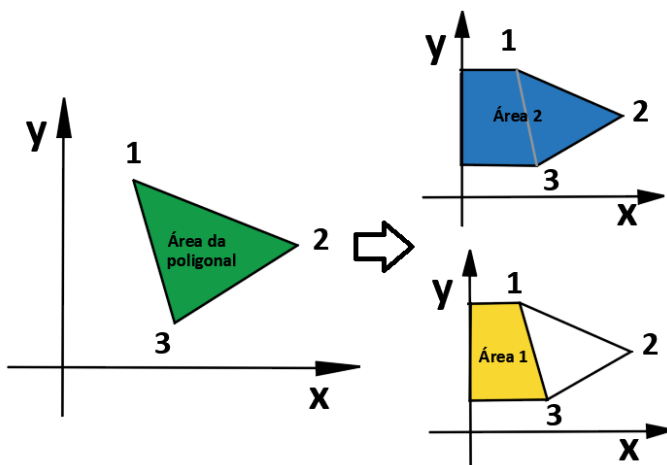
$$X = (1 \times 0,013) / 0,0005$$

$$X = 26 \text{ cm}^2$$

4. Analítico

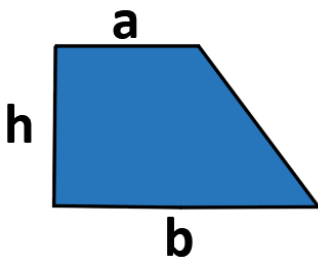
Para o cálculo analítico de áreas utilizam-se fórmulas matemáticas. É o caso da fórmula dos trapézios, formados pelos lados definidos pelos vértices da poligonal que se quer determinar a área. Como pode ser visto na Figura 71, a poligonal possibilita a formação de duas áreas diferentes, área 1 e área 2, em formatos de trapézios. O cálculo da área da poligonal será a área do trapézio 2 menos a área do trapézio 1.

Figura 71- Áreas da poligonal e dos trapézios.



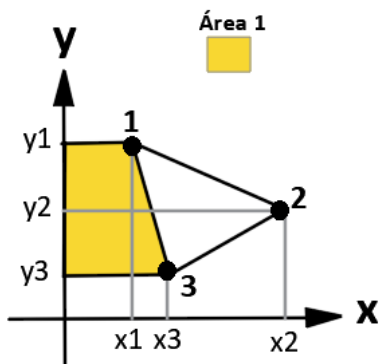
Onde, para se determinar a área do trapézio utiliza-se a fórmula de Gauss.

$$A_{\text{trapézio}} = 1/2 * [(b+a)*h]$$



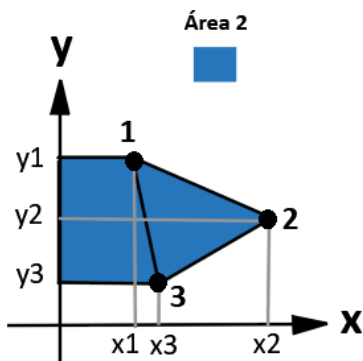
Têm-se então as seguintes fórmulas:

Na área 1:



$$A_1 = 1/2 * (y_1 - y_3) * (x_3 + x_1)$$

Na área 2:



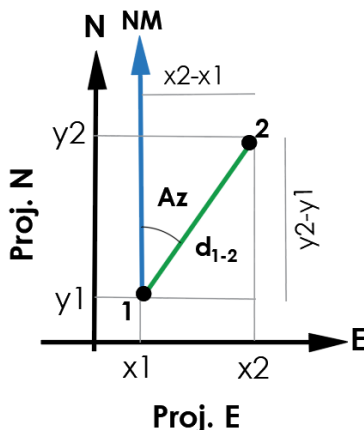
$$A_2 = [1/2 * (y_2 - y_3) * (x_2 + x_3)] + [1/2 * (y_1 - y_2) * (x_1 + x_2)]$$

Onde a área da poligonal é:

$$A_{\text{poligonal}} = \text{Área}_2 - \text{Área}_1$$

Para que seja calculada a área da poligonal, são necessários os valores de x e y, sendo esses valores encontrados através dos cálculos das projeções dos alinhamentos 1–2, 2–3 e 3–1, como visto no capítulo anterior.

Cálculo das Projeções



$$\text{sen } Az = \text{P.E} / d_{0-1} \quad \longrightarrow \quad \text{P.E} = \text{sen } Az * d_{1-2}$$

$$\text{cos } Az = \text{P.N} / d_{0-1} \quad \longrightarrow \quad \text{P.N} = \text{cos } Az * d_{1-2}$$

Com essa dedução, como foi visto no capítulo anterior, tem-se as seguintes projeções:

$$\text{P.E}_{1-2} = \text{sen } 113^\circ * 122,1 = 112,39 \text{ m}$$

$$\text{P.N}_{1-2} = \text{cos } 113^\circ * 122,1 = - 47,71 \text{ m}$$

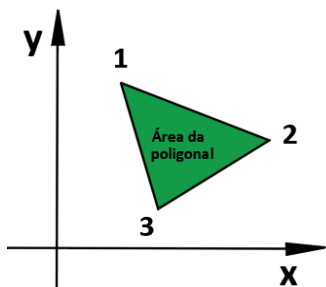
$$\text{P.E}_{2-3} = \text{sen } 238^\circ * 102,9 = - 87,26 \text{ m}$$

$$\text{P.N}_{2-3} = \text{cos } 238^\circ * 102,9 = - 54,53 \text{ m}$$

$$\text{P.E}_{3-1} = \text{sen } 346^\circ * 104,9 = - 25,38 \text{ m}$$

$$\text{P.N}_{3-1} = \text{cos } 346^\circ * 104,9 = 101,78 \text{ m}$$

Ao término dos cálculos das projeções, iniciam-se os das coordenadas, onde se estima uma distância da origem para a coordenada x_1 e y_1 . Para este exemplo foi de 500 m para N e E, como pode ser visto a seguir:



$$x_1 = 500$$

$$x_2 = 500 + P.E_{1-2} = 500 + 112,39 = 612,39 \text{ m}$$

$$x_3 = 500 + P.E_{2-3} = 612,39 - 87,26 = 525,13 \text{ m}$$

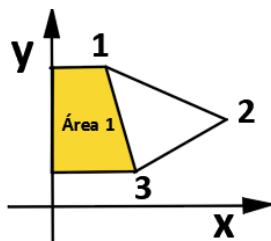
$$y_1 = 500$$

$$y_2 = 500 + P.N_{1-2} = 500 - 47,71 = 452,29 \text{ m}$$

$$y_3 = 549,79 + P.N_{2-3} = 452,29 - 54,53 = 397,76 \text{ m}$$

Voltando para o cálculo da área tem-se que:

Área 1:



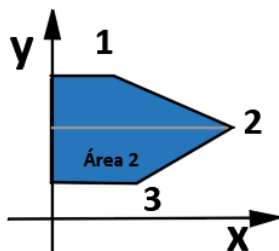
$$A_1 = 1/2 * (y_1 - y_3) * (x_3 + x_1)$$

$$A_1 = 1/2 * (500 - 397,76) * (525,13 + 500)$$

$$A_1 = 1/2 * (102,24) * (1025,13)$$

$$A_1 = 52404,64 \text{ m}^2$$

Área 2:



$$A_2 = [1/2 * (y_2 - y_3) * (x_2 + x_3)] + [1/2 * (y_1 - y_2) * (x_1 + x_2)]$$

$$X_1 = 500 \text{ m}$$

$$X_2 = 612,39 \text{ m}$$

$$X_3 = 525,13 \text{ m}$$

$$Y_1 = 500 \text{ m}$$

$$Y_2 = 452,29 \text{ m}$$

$$Y_3 = 397,76 \text{ m}$$

$$A_2 = 1/2*(y_2-y_3)*(x_2+x_3) + 1/2*(y_1-y_2)*(x_1+x_2)$$

$$A_2 = 1/2*(54,53)*(612,39+525,13) + 1/2*(47,71)*(500+612,39)$$

$$A_2 = 1/2*(54,53)*(1137,52) + 1/2*(47,71)*(1.112,39)$$

$$A_2 = 31.014,48 + 26.536,06$$

$$A_2 = 57.550,54 \text{ m}^2$$

$$A_{\text{poligonal}} = \text{Área}_2 - \text{Área}_1$$

$$A_{\text{poligonal}} = 57.550,54 - 52.404,64$$

$$A_{\text{poligonal}} = 5.145,9 \text{ m}^2 \text{ ou } 0,51459 \text{ ha}$$

4. Computacional

Esse método é atualmente o mais usual, devido principalmente, ao advento da Estação Total. Para a criação desses softwares, sua programação é baseada no método analítico. Os programas mais comuns são AutoCad, Topograph, DataGeosis, TopoCal, Surfer, entre outros.

PARTE 2

ALTIMETRIA

CAPÍTULO 9

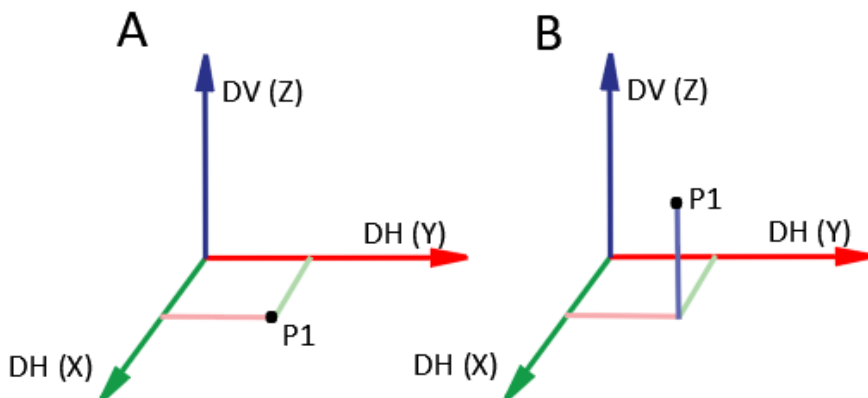
INTRODUÇÃO À ALTIMETRIA

1. Conceito de Altimetria

A Altimetria é um ramo da Topografia que estuda, de um modo geral, as distâncias verticais, entre elas, diferença de nível, cotas e altitudes, formadoras do relevo de um determinado local. Pode-se dizer que o produto final do levantamento topográfico altimétrico é uma planta, carta ou mapa tridimensional, pois se considerou o relevo, enquanto na Planimetria o produto final é uma representação bidimensional.

A Figura 72A, demonstra a representação planimétrica de um ponto P1 com coordenadas cartesianas (x,y) , enquanto na Figura 72B, esse mesmo ponto está representado planialtimetricamente (x,y,z) .

Figura 72- Ponto P1 e suas respectivas coordenadas cartesianas sendo representado planimetricamente (x,y) e planialtimetricamente (x,y,z) , respectivamente em A e B.



Fonte: Autores.

2. Representação do relevo

O relevo para ser estudado, analisado e entendido precisa ser representado de alguma forma. Em Topografia as formas mais comuns de representação do relevo são pontos cotados, curvas de nível, perfis, seções transversais, modelagens numéricas do terreno, vetorizações, colorimetrias altimétricas, entre outras.

2.1. Pontos cotados

São pontos espacialmente distribuídos num plano, representados graficamente, onde se têm as altitudes ou cotas, levantados em um determinado terreno (Figura 73).

Figura 73 – Plano cotado de um terreno.

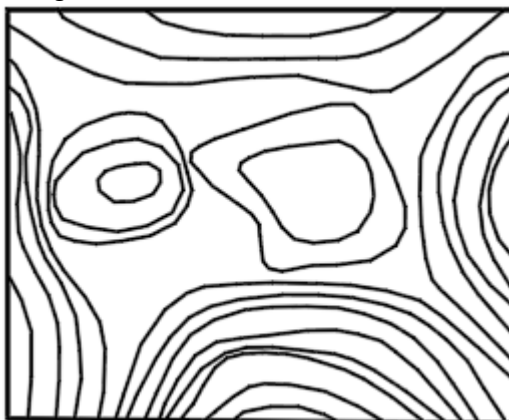
10088	10089	10084	9998	9999
10085	10032	10025	10001	10012
10082	10054	10034	10056	10064
10084	10084	10084	10084	10001
10023	10084	10021	10080	10002

Fonte: Autores.

2.2. Curvas de nível

As curvas de nível são linhas imaginárias de mesma cota/altitude, e equidistantes entre si, que representam o relevo um determinado local (Figura 74). Essa forma de representação do relevo será discutida em um capítulo à parte.

Figura 74- Curvas de nível de um terreno.

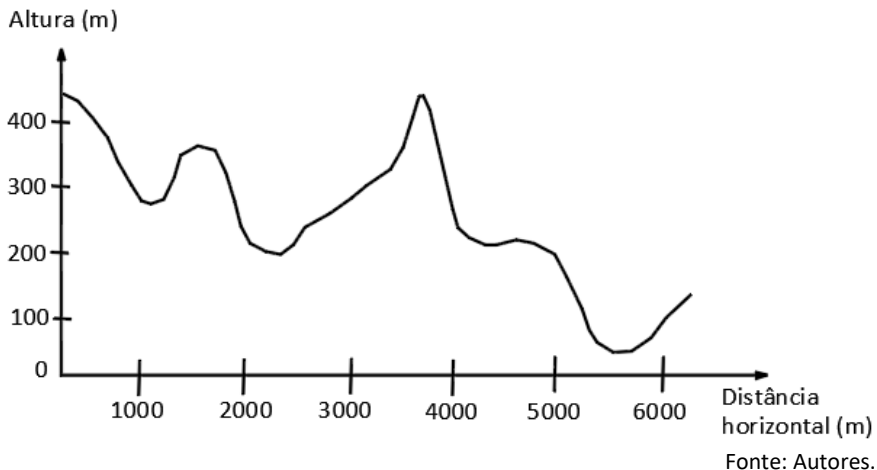


Fonte: Autores.

2.3. Perfil

Os perfis são vistas laterais que representam o relevo de um determinado local (Figura 75). Essa forma de representação do relevo será discutida em um capítulo à parte.

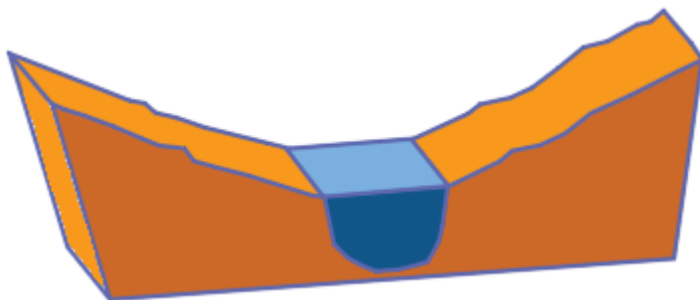
Figura 75 – Perfil de um terreno.



2.4. Seção transversal

As seções transversais são formas de representação do relevo, através de vistas frontais, perpendiculares ao perfil longitudinal de um determinado local (Figura 76). Essa forma de representação do relevo será discutida no capítulo 13.

Figura 76 – Seção transversal de um terreno.

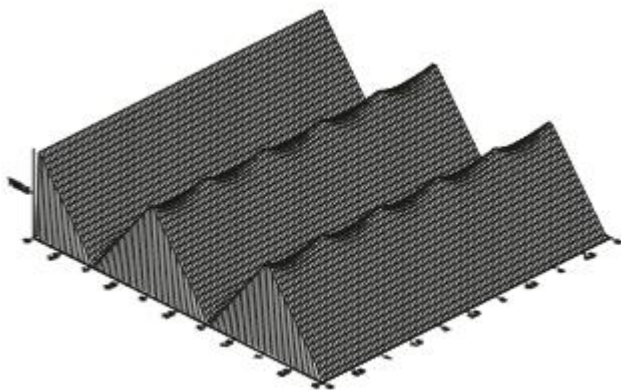


Fonte: Autores.

2.5. Modelagem numérica do terreno

É um modelo matemático do terreno, onde a partir de uma determinada origem (0,0,0), tem-se para cada ponto do terreno uma coordenada x , y e z , resultando numa visualização tridimensional do terreno (Figura 77).

Figura 77- Modelagem numérica de um terreno.

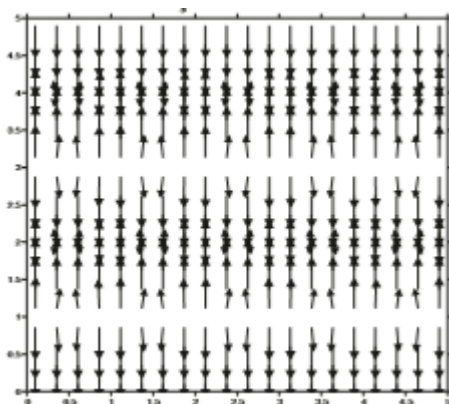


Fonte: Autores.

2.6. Vetorização altimétrica

A vetorização é uma forma de representação de terreno, através de setas (vetorização), onde as setas apontam para os locais mais baixos, para onde o escoamento de água é direcionado (Figura 78).

Figura 78- Vetorização altimétrica de um terreno.



Fonte: Autores.

2.7. Colorimetria altimétrica

A Colorimetria altimétrica, é uma forma de representação do relevo, produzida por programas topográficos, que indica os locais mais altos, intermediários e baixos do terreno através de cores (Figura 79).

Figura 79 – Colorimetria altimétrica de um terreno.



Fonte: Autores.

3. Distâncias verticais

Para se chegar aos valores altimétricos para representação do relevo, é necessário que sejam conhecidas algumas distâncias verticais, tais como: cota, altitude e diferença de nível.

3.1. Cota ou cota relativa

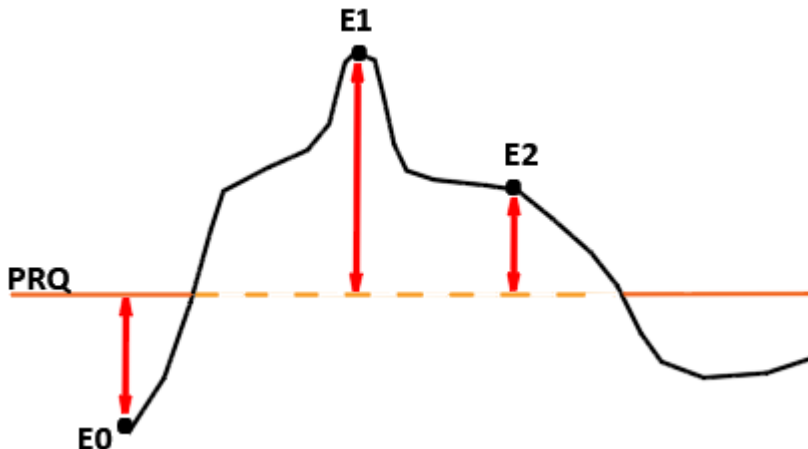
É a distância vertical compreendida entre um ponto qualquer da superfície da Terra e um plano de referência qualquer (PRQ). O PRQ é um plano arbitrado com cota inicial atribuída pelo topógrafo.

Na Figura 80 a estaca E0 apresenta cota negativa por estar num ponto do terreno abaixo do PRQ, enquanto as estacas E1 e E2 possuem cotas com valores positivos por estarem acima do PRQ.

Chama-se de cota relativa, pois os valores de cotas em trabalhos diferentes, estão baseados em superfícies de referência diferentes, não podendo-se fazer comparações entre as alturas do terreno. É quase impossível que a cota 10 m de um determinado trabalho, esteja no mesmo nível de uma cota de 10 m em outro trabalho, com níveis de referência arbitrados (PRQ) em locais

diferentes. Para isto acontecer, talvez seja a mesma probabilidade para que dois raios caiam num mesmo lugar.

Figura 80- Superfície do terreno com estacas 0, 1 e 2 e nível de comparação PRQ.



Fonte: Autores.

3.2. Altitude ou cota absoluta

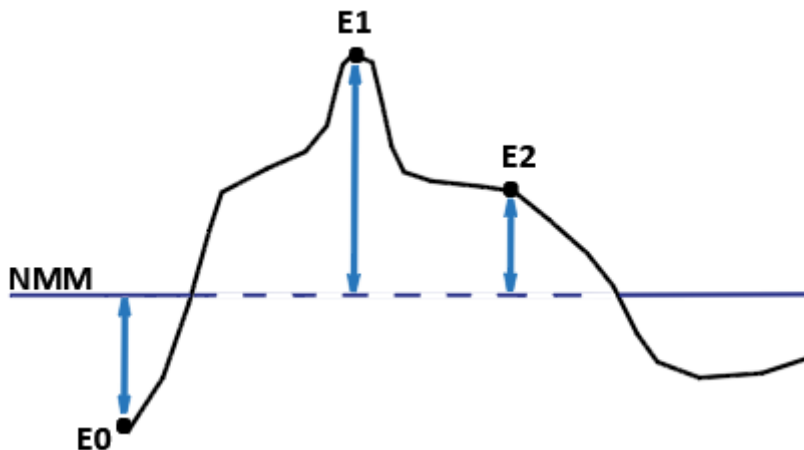
É a distância vertical compreendida entre um ponto qualquer da superfície da Terra e o nível médio dos mares em repouso que se prolonga sob os continentes (Figura 76). O nível médio dos mares é considerado uniforme para todo um país.

Na Figura 81 a estaca E0 apresenta altitude negativa por estar num ponto do terreno abaixo do NMM, enquanto as estacas

E1 e E2 possuem altitudes com valores positivos por estarem acima do NMM.

Altitude também é chamada de cota absoluta, pois dois pontos localizados em locais distintos, se apresentarem os mesmos valores de altitude, terão a mesma altura, pois a superfície de comparação é a mesma para os dois, ou seja, o Nível Médio dos Mares.

Figura 81- Superfície do terreno com estacas 0, 1 e 2 e Nível Médio dos Mares – NMM.



Fonte: Autores.

3.2.1. Marégrafo ou Mareógrafo

É o instrumento que registra continuamente o nível das marés (máximo, médio e mínimo) em um determinado ponto da

costa, com o produto final diário, mensal ou anual, apresentado na forma de gráfico e denominado maregrama. Através dos resultados do maregrama, define-se o marco altimétrico (altitude igual a zero) de uma determinada região da superfície terrestre.

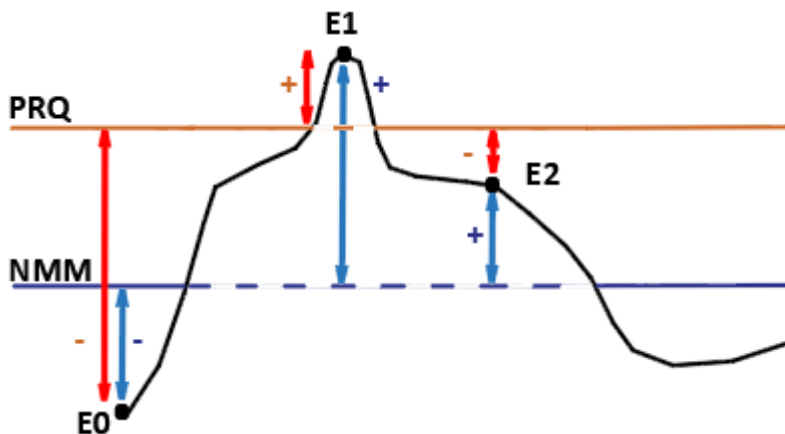
No Brasil, o datum vertical ou origem das altitudes está localizado na cidade portuária de Imbituba–SC. Este referencial altimétrico tem caráter oficial e foi homologado pelo IBGE após observações coletadas em marégrafo localizado na Baía de Imbituba. Este local foi escolhido pelo Conselho Nacional de Geografia, em 1959, por ser o ponto menos variável da costa brasileira.

No Recife, Pernambuco, existe também um marco zero altimétrico, oficial para o município, mas não para o Brasil. Esse marco altimétrico local é definido pelo nível mínimo dos mares, pois em Recife, existem locais abaixo do nível médio dos mares. Para que sejam evitadas altitudes negativas, criou-se o marco zero com o nível mínimo do mar. Portanto, podem-se encontrar dois tipos de RN (Referencial de nível) no Recife. O marco zero altimétrico local encontra-se no Bairro de São José, um pouco a leste do marco zero planimétrico do estado de Pernambuco.

Na Figura 82 é mostrada uma relação de cota e altitude. Observa-se que podem existir cotas e altitudes negativas e positivas.

Em E0 tem-se altitude e cota negativas. Em E1 tem-se altitude e cota positivas. Em E2 tem-se altitude positiva e cota negativa.

Figura 82- Cotas e altitudes das estacas 0, 1 e 2.

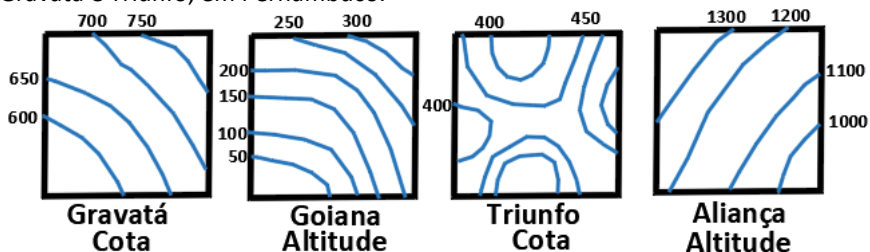


Fonte: Autores.

Observando-se a Figura 83 não pode ser afirmado categoricamente que as curvas de nível de Gravatá têm valores maiores que as de Triunfo, pois as cotas que aparecem nas plantas são medições relativas. Também não se pode dizer que Gravatá está em nível mais alto que Aliança, pois a planta da primeira está em cota e da segunda em altitude, possuindo níveis de referências diferentes. Com base na Figura 78 pode ser afirmado apenas que Goiana está em um nível mais baixo que Aliança, pois as curvas de

nível de suas plantas expressam altitudes, baseando-se, portanto, num mesmo nível de referência ou nível de comparação.

Figura 83 - Curvas de nível de algumas cartas dos municípios de Aliança, Goiana, Gravatá e Triunfo, em Pernambuco.

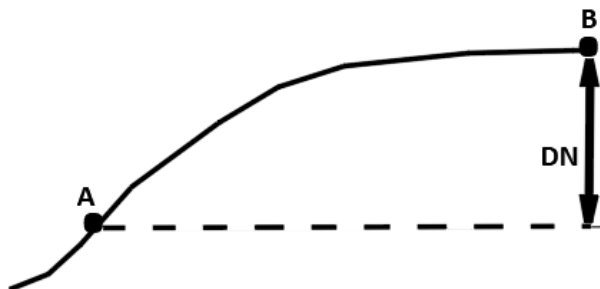


Fonte: Autores.

3.3. Diferença de Nível

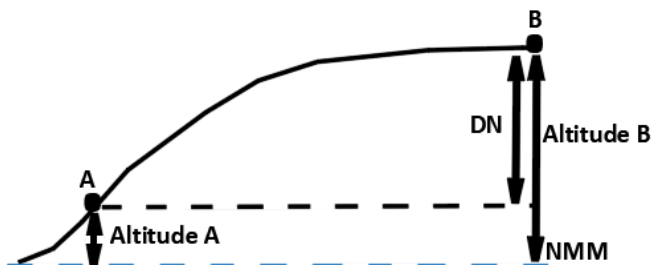
É a diferença de alturas (Figura 84), altitudes (Figura 85) ou cotas (Figura 86) entre dois pontos situados na superfície da Terra.

Figura 84- Diferença de nível entre A e B através da diferença de alturas.



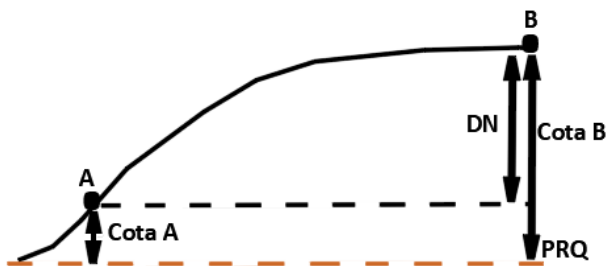
Fonte: Autores.

Figura 85- Diferença de nível entre A e B através da diferença de altitudes.



Fonte: Autores.

Figura 86 - Diferença de nível entre A e B através da diferença de cotas.



Fonte: Autores.

4. Nivelamento topográfico

4.1. Conceito

Nivelamento topográfico é uma operação utilizada para a obtenção de diferenças de nível no terreno a fim de possibilitar a

determinação ou cálculo de altitudes e cotas do terreno. Para tal, são usados diversos instrumentos e metodologias realizadas em campo, objetivando-se a representação gráfica do relevo de um determinado local.

4.2. Instrumentos utilizados no nivelamento topográfico

Os instrumentos utilizados no nivelamento topográfico e suas exatidões estão relacionados conforme a tabela abaixo:

Instrumento	Exatidão
Nível de luneta	alta
Teodolito	média
Nível de mangueira	média
Jogo de réguas	média
Estação Total	média/alta*
GNSS	média/alta*
Barômetro	baixa

* Depende do método e modelos utilizados

4.3. Métodos de nivelamentos topográficos

Os métodos de nivelamento podem ser: barométrico, por satélites, trigonométrico e geométrico.

4.3.1. Barométrico

As medições de altitude são obtidas através do barômetro, que pode ser do tipo coluna de mercúrio ou do tipo aneróide. Seu princípio baseia-se no peso do ar aplicando uma determinada pressão no instrumento. Assim, a pressão pode ser calculada, multiplicando-se a altura da coluna de mercúrio pela densidade do mercúrio e pela aceleração da gravidade. Então, quanto mais alto o terreno, resulta uma menor pressão e, conseqüentemente maior altitude. Quanto mais baixo o terreno, resulta uma maior pressão e, conseqüentemente menor altitude.

Sabendo-se que no nível do mar a atmosfera exerce pressão de 1 atm e que corresponde a 760 mmHg (milímetros de Mercúrio), segundo a experiência de Torricelli, ficou comprovado que para cada 1 mm deslocado no tubo de um barômetro ocorre variação de aproximadamente 10 m de altura no terreno com relação ao nível do mar. Portanto, quando há subida no terreno a coluna de mercúrio desce e quando se desce no terreno, a coluna de mercúrio sobe. Por exemplo, saindo do nível do mar para uma montanha, houve deslocamento na coluna de mercúrio de 760 mm Hg para 680 mm de Hg. Isto significa que a altura atingida foi de: $760 \text{ mm} - 680 \text{ mm} = 80 \text{ mm}$, donde $80 \text{ mm} \times 10 \text{ metros} = 800 \text{ metros}$.

Desta forma, o uso de equipamentos que se baseiam na pressão atmosférica, pode fornecer valores de altitudes do terreno, possibilitando a obtenção de nivelamentos.

4.3.2. Por satélites

Os Sistemas Globais de Navegação por Satélite, também conhecidos em inglês como GNSS (Global Navigation Satellite System), são tecnologias que permitem a localização espacial do receptor em qualquer parte da superfície terrestre, através da recepção de sinais de rádio enviados por satélites. Através do GNSS é possível a obtenção de valores de altitude para um determinado local. Esse sistema permite, em tempo real ou pós-processado, o posicionamento da antena receptora, necessitando de no mínimo quatro satélites.

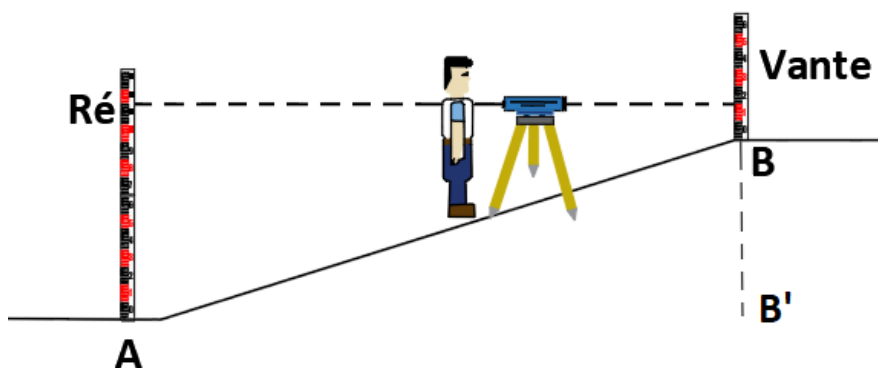
4.3.3. Trigonométrico

O nivelamento trigonométrico resulta da obtenção das distâncias verticais através da trigonometria. Esse nivelamento é obtido por instrumentos como teodolitos e estações totais.

4.3.4. Nivelamento Geométrico

É o método mais preciso para obtenção das diferenças de nível, altitudes e cotas. Na sua realização é usado o instrumento chamado nível de luneta e seu princípio baseia-se em visadas horizontais sucessivas nas miras verticalizadas, objetivando-se a obtenção de distâncias verticais (B-B'), conforme Figura 87.

Figura 87 – Nivelamento Geométrico.

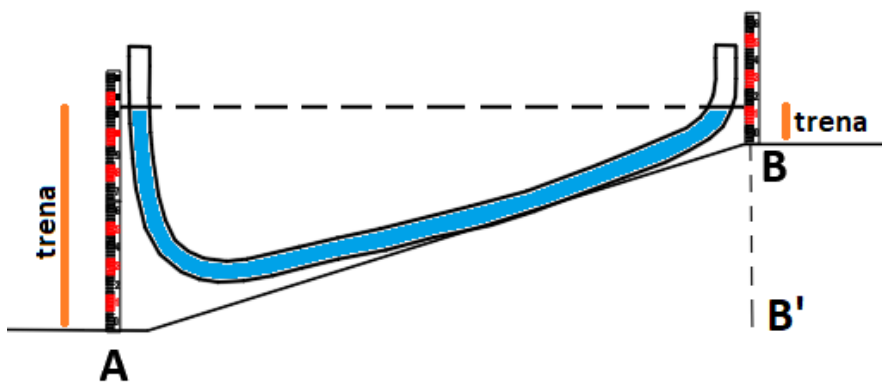


Fonte: Autores.

4.3.4.1. Nível de mangueira ou vasos comunicantes

Através do nível de mangueira (Figura 88) ou jogo de régua, podem-se encontrar diferenças de nível na superfície de um local para outro.

Figura 88 – Método para obtenção das diferenças de nível através do nível de mangueira.



Fonte: Autores.

EXERCÍCIOS DE FIXAÇÃO

- 1) Defina cota.
- 2) Defina altitude.
- 3) Defina diferença de nível.
- 4) Quais os métodos de nivelamento e qual o mais exato?
- 5) Quais as principais formas de representação do relevo?

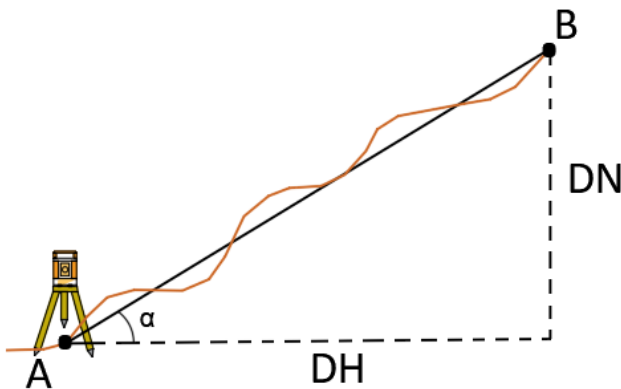
CAPÍTULO 10

NIVELAMENTO TRIGONOMÉTRICO

1. Conceito

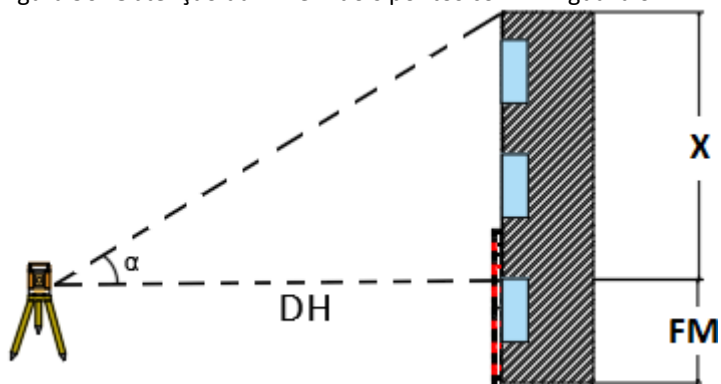
O nivelamento trigonométrico é um método que consiste, através da trigonometria, na determinação das diferenças de nível entre dois pontos na superfície terrestre. Quando os dois pontos tiverem DH diferente de zero, utiliza-se a fórmula trigonométrica apropriada, conforme esquema da Figura 89, e quando os dois pontos tiverem DH igual a zero, utiliza-se a fórmula B, esquematizada na Figura 90. Os instrumentos utilizados são o teodolito e o clinômetro.

Figura 89 - Obtenção da DN em dois pontos com DH diferente de 0.



Fonte: Autores.

Figura 90- Obtenção da DN em dois pontos com DH igual a 0.

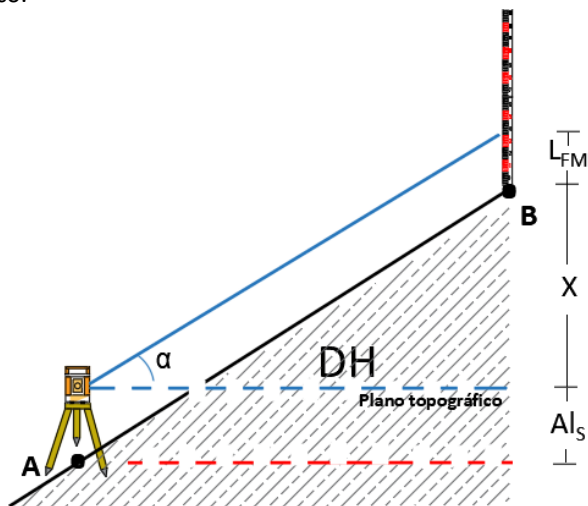


Fonte: Autores.

2. Diferença de nível por dois pontos de DH diferentes

A Figura 86 mostra um esquema teórico de se encontrar a diferença de nível. A fórmula do princípio da trigonometria é: $DN = DH \times \text{tg } \alpha$. Como dito anteriormente, não é possível se medir a DH em um aclave/declive sem o uso de um instrumento que permita a medição de ângulos verticais. Para a medição de DH é necessário, por exemplo, a instalação de um teodolito no ponto A, e da mira falante no ponto B. Ao se colocar o teodolito no ponto A, para se calcular a DN, deve-se acrescentar à fórmula a altura do instrumento até a superfície do ponto (AI_s) e ao se colocar a mira falante, deve-se subtrair o FM da fórmula (Figura 91).

Figura 91 – Obtenção da DN de DH diferentes de zero através do nivelamento trigonométrico.



Al_s – Altura do instrumento à superfície | L_{FM} – Leitura do Fio Médio

Fonte: Autores.

$$DN = Al_s + X$$

$$tg \alpha = (L_{FM} + X) / DH$$

$$1) X = DN - Al_s \quad 2) tg \alpha \times DH = L_{FM} + X \quad 3) X = (tg \alpha \times DH) - L_{FM}$$

$$4) (tg \alpha \times DH) - L_{FM} = DN - Al_s \quad 5) DN = (tg \alpha \times DH) - L_{FM} + Al_s$$

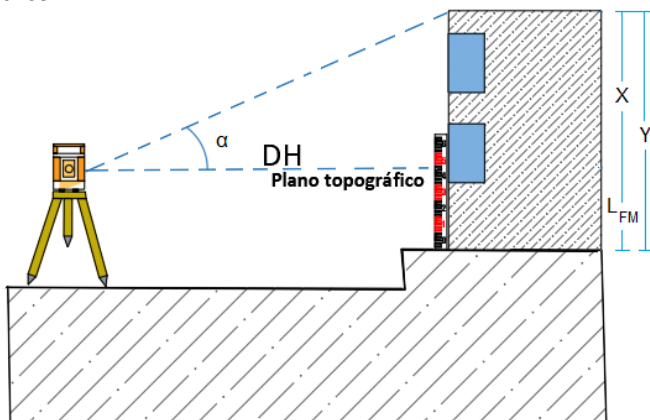
3. Altura de objetos

Para altura de objetos, tais como edificações, postes, falésias, árvores, etc., o nivelamento trigonométrico é também bastante útil. Quando a DH do ponto inicial e o final que se deseja

saber for igual a zero, utiliza-se outro método dentro do nivelamento trigonométrico (Figura 92).

Primeiro, instala-se o teodolito em frente ao objeto a uma determinada distância. Coloca-se a mira falante junto ao objeto e calcula-se a distância horizontal do teodolito até o objeto. Gira-se o instrumento até a ponta ou aresta final do objeto e descobre-se o ângulo alfa do plano topográfico até o objeto (o teodolito dá o ângulo zenital; deve-se calcular o alfa). Pela tangente, tem-se: $X = DH \times \text{tg } \alpha$. Somando-se o X com a leitura do fio médio (L_{FM}), tem-se: $\text{Altura do objeto} = X + L_{FM}$.

Figura 92 – Obtenção da DN de DH igual a zero através de nivelamento trigonométrico.



L_{FM} – Leitura do fio médio

Fonte: Autores.

$$1) \text{tg } \alpha = X/DH$$

$$2) X = \text{tg } \alpha \cdot DH$$

$$3) Y = X + L_{FM}$$

EXERCÍCIOS DE FIXAÇÃO

1) Calcular a DN_{AB} de um terreno, sabendo-se que ao instalar o teodolito, um topógrafo obteve os seguintes dados: em A ($Ais = 1600$ mm e $\alpha = 30^\circ$); em B ($FS = 2000$ mm; $FM = 1500$ mm e $FI = 1000$ mm).

$$\text{Fórmula } DH = \frac{(FS - FI) \cdot \cos^2 \alpha}{10}$$

$$\text{Fórmula } DN = (DH \times \text{tg } \alpha) + Ais - FM$$

2) Calcular a DN_{AB} de uma torre, sabendo-se que ao instalar o teodolito, um topógrafo obteve os seguintes dados: $\alpha = 30^\circ$; $FS = 2000$; $FM = 1500$ mm e $DH_{AB} = 0$

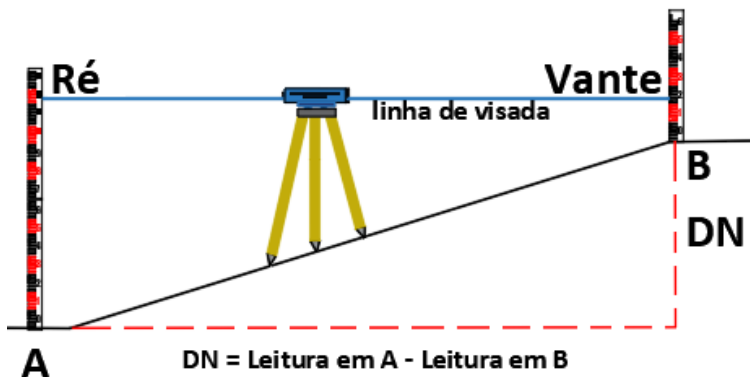
CAPÍTULO 11

NIVELAMENTO GEOMÉTRICO

1. Conceito

O nivelamento geométrico baseia-se em visadas horizontais sucessivas, para a obtenção de leituras do fio médio (FM) em miras-falantes, objetivando-se a obtenção de diferenças de nível (DN), cotas e altitudes entre pontos na superfície de um determinado local (Figura 93). É considerado o nivelamento mais simples de ser realizado e mais preciso.

Figura 93 - Diferença de leituras para obtenção da diferença de nível.



Fonte: Autores.

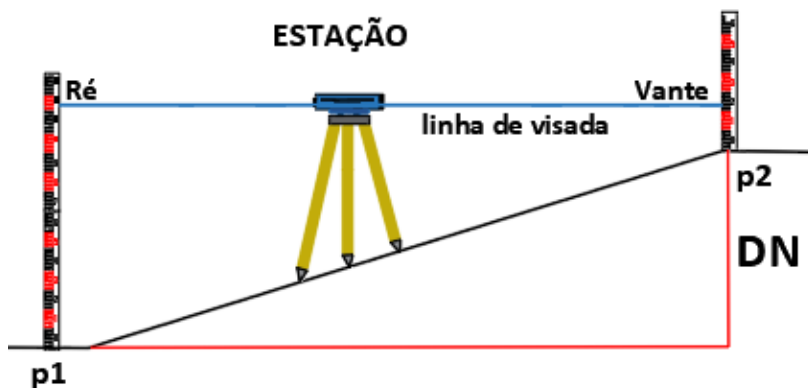
2. Instrumentos e acessórios

O nivelamento geométrico é comumente realizado com nível de luneta pois sua luneta é fixa num ângulo vertical zenital de 90° e possui compensadores em seu interior que facilitam a sua calagem ou nivelamento. São usados com os acessórios tripé e mira falante.

3. Tipos de Nivelamento Geométrico

O nivelamento geométrico, de acordo com a quantidade de estações, divide-se em simples e composto. O nivelamento geométrico simples ocorre quando se tem apenas uma estação, de onde podem ser visados um ou mais pontos (Figura 94).

Figura 94 - Nivelamento geométrico simples.

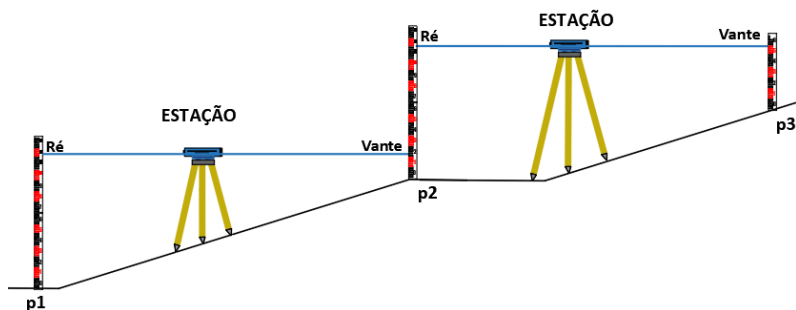


Fonte: Autores.

Por convenção, nos trabalhos de Topografia, estação é todo ponto onde o instrumento é instalado. Visada à Ré ou leitura de Ré é a primeira visada ou leitura que é feita após a instalação do instrumento. Visada à vante ou leitura de vante é toda leitura ou visada realizada após a de Ré. Isto se aplica não só nos nivelamentos, mas em todo trabalho de Topografia.

Quando num nivelamento geométrico simples não for possível visualizarem-se pontos necessários à continuação do trabalho, devido a obstáculos no percurso: relevos íngremes, distâncias grandes (acima de 80 m entre o instrumento e o ponto), etc., utilizar-se-á o nivelamento geométrico composto, pois o instrumento será instalado mais de uma vez surgindo duas ou mais estações. Pode-se dizer que o nivelamento geométrico composto é uma sucessão de nivelamentos geométricos simples, devidamente amarrados a pontos topográficos em comum (Figura 95).

Figura 95- Nivelamento geométrico composto.

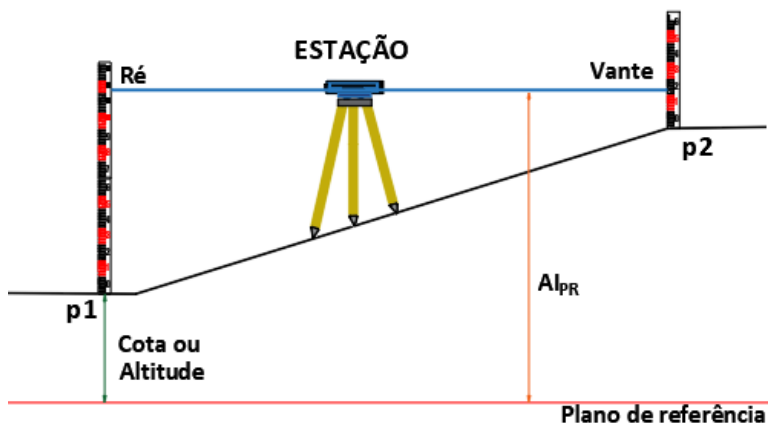


Fonte: Autores.

4. Altura do Instrumento (AI_{PR}) e leituras de Ré e Vante:

Altura do instrumento ao plano de referência (AI_{PR}) é a distância vertical compreendida entre a linha de visada do instrumento e o plano de referência. Este pode ser o plano de referência qualquer (PRQ) ou o nível médio dos mares (NMM). Em cada estação só podemos ter uma altura do instrumento com relação ao plano de referência (Figura 96).

Figura 96- Altura de instrumento (AI_{PR}), leitura de Ré e leitura de Vante numa estação.



Fonte: Autores.

Como visto anteriormente, a leitura de Ré ou visada à Ré é a primeira leitura que se faz numa estação. Somente há uma leitura de Ré para cada estação. O nome Ré deriva de referencial, pois essa

leitura é feita em cima do ponto onde se tem a cota ou a altitude conhecida. A leitura de Vante ou visada à Vante é a leitura posterior ou posteriores à leitura de Ré na mesma estação. Podemos ter uma ou mais leituras de Vante para cada estação.

5. Procedimento do Nivelamento Geométrico Simples:

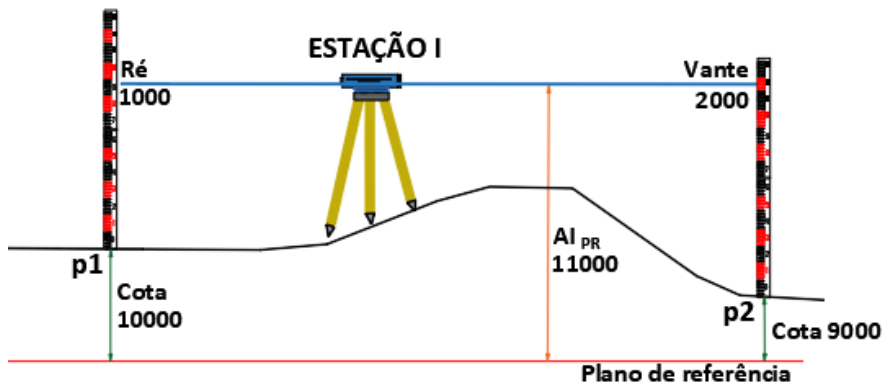
Como encontrar a altura do instrumento:

Para obtenção da altura do instrumento é necessário utilizar o procedimento que consta em se somar a cota/altitude inicial da estação com a leitura de Ré (Figura 92), aplicando-se a seguinte fórmula: Cota ou Altitude no ponto de Ré + Visada de Ré = Al_{PR} .

Como encontrar a cota/altitude intermediária ou final:

Para obtenção da cota/altitude intermediária ou final é necessário utilizar o procedimento que consta em subtrair da altura do instrumento a leitura de Vante (Figura 97), aplicando-se a seguinte fórmula: $Al_{PR} - \text{Visada de Vante} = \text{Cota ou Altitude}$.

Figura 97- Nivelamento geométrico simples.



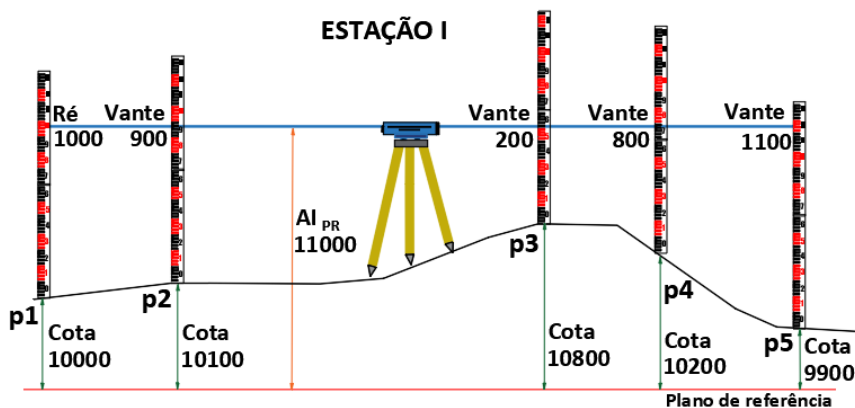
Fonte: Autores.

A tabela abaixo, demonstra como se insere em caderneta de campo, os valores do nivelamento geométrico simples da Figura 92.

Estação I	Pontos visados	Leituras		Al _{PR}	Cota
		Ré	Vante		
I	p1	1000		11000	10000
	p2		2000		9000

Como visto anteriormente, em um nivelamento geométrico simples existirá uma estação, apenas uma leitura de Ré e uma ou mais leituras de Vante. A Figura 98 demonstra um exemplo de nivelamento geométrico simples com várias Vantes.

Figura 98- Nivelamento geométrico simples.



Fonte: Autores.

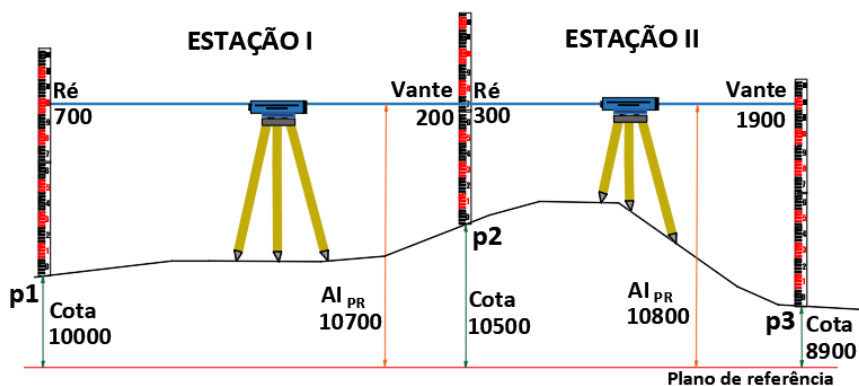
A tabela abaixo demonstra como são inseridos em caderneta de campo, os valores do nívelamento geométrico simples da Figura 93, com várias Vantes.

Estação I	Pontos visados	Leituras		AI _{PR}	Cota
		Ré	Vante		
I	p1	1000		11000	10000
	p2		900		10100
	p3		200		10800
	p4		800		10200
	p5		1100		9900

6. Procedimento de nivelamento Geométrico composto

Como visto anteriormente, o nivelamento geométrico composto caracteriza-se por apresentar duas ou mais estações. A Figura 99 demonstra um exemplo de nivelamento geométrico composto.

Figura 99 – Nivelamento geométrico composto.



Fonte: Autores.

A tabela abaixo demonstra como se insere os valores do nivelamento geométrico composto da Figura 100, em caderneta de campo.

Estação I	Pontos visados	Leituras		Al _{PR}	Cota
		Ré	Vante		
I	p1	700		10700	10000
	p2		200		10500
II	p2	300		10800	10500
	p3		1900		8900

O ponto que é comum às duas estações, que no caso da Figura 94 é o ponto p2, é chamado de ponto de mudança pois é ele a ligação entre elas.

7. Transporte de RN

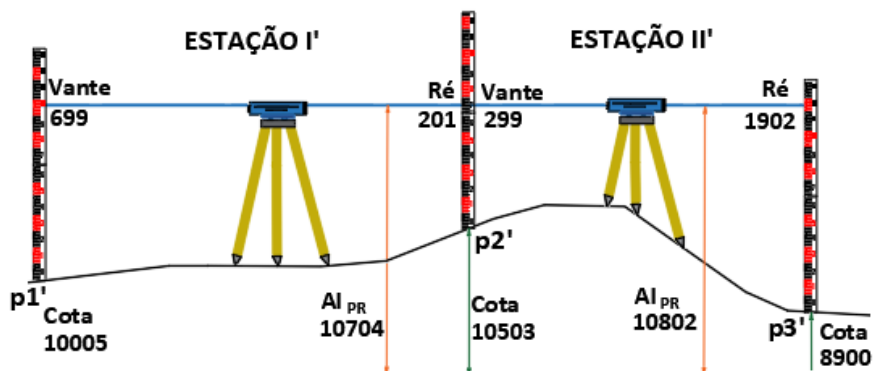
Transporte de RN (Referencial de Nível) é o nome atribuído ao processo de transporte de um valor conhecido de cota ou altitude de um ponto topográfico para outro ponto a partir daquele original.

8. Contranivelamento

É o processo inverso ao nivelamento. Serve para conferir as altitudes/cotas de diversos pontos topográficos obtidos no

nivelamento geométrico. Após a última estação no nivelamento, retira-se o instrumento do local e instala-se novamente, caracterizando-se como uma nova estação, fazendo-se a leitura de Ré no último ponto obtido e seguindo-se o percurso inverso ao do nivelamento. A Figura 95 demonstra um exemplo de contranivelamento.

Figura 100 – Contranivelamento.



Fonte: Autores.

A tabela abaixo demonstra como se inserem os valores do contranivelamento da Figura 95, em caderneta de campo.

Estação I	Pontos visados	Leituras		Al _{PR}	Cota
		Ré	Vante		
I	p1	700		10700	10000
	p2		200		10500
II	p2	300		10800	10500
	p3				8900
II'	p3'	1902		10802	8900
	p2'		299		10503
I'	p2'	201		10704	10503
	p1'		699		10005

9. Tolerância do nivelamento/contranivelamento

A tolerância de um nivelamento é calculada em função do perímetro percorrido em km, sem contar com o contranivelamento. Segundo GARCIA e PIEDADE (1984), classificam-se em:

a) alta ordem: tolerância é de $\pm 1,5$ mm/km percorrido. b) primeira ordem: tolerância é de $\pm 2,5$ mm/km percorrido. c) segunda ordem: tolerância é de 1,0 cm/km percorrido. d) terceira ordem: tolerância é de 3,0 cm/km percorrido. e) quarta ordem: tolerância é de 10,0 cm/km percorrido.

Espartel (1987) utiliza a seguinte fórmula de tolerância:

$$T = \pm 5 \text{ mm} \times DH^{1/2}(\text{km})$$

10. Erro e distribuição

Os erros cometidos na obtenção dos valores nas medições, após o contranivelamento, são estimados ao se comparar os valores altimétricos de todos os pontos no nivelamento com os valores do contranivelamento, representados.

Esse erro deve estar menor que a tolerância, mas caso esteja maior, é necessário fazer o trabalho novamente. Se o erro estiver abaixo da tolerância, deve-se fazer a distribuição desse erro no trabalho.

A distribuição do erro ocorre subtraindo-se o valor da cota ou altitude de partida, início do nivelamento, pelo valor da cota ou altitude de chegada neste mesmo ponto, que é o ponto final do contranivelamento. Por exemplo, se o RN inicial teve valor de cota 10000 mm e o valor contranivelado foi 10006 mm, significa que houve um erro para mais, no valor de 6 mm. Esse valor deve ser dividido pela quantidade de estações e subtraído em cada cota e de forma acumulativa. Neste caso, o valor final foi de 9994 mm. Então,

deve-se dividir os 6 mm que faltam pela quantidade de estações e somar em cada cota e de forma acumulativa.

A tabela abaixo demonstra um exemplo de como é preenchida uma caderneta de campo, com as correções e as cotas corrigidas do contranivelamento.

Considerando que para esta Tabela o erro cometido no trabalho foi de -6 mm, e que esse erro está abaixo ou dentro da tolerância, pode-se fazer a distribuição. Dividem-se os 6 mm por 6 estações e será obtida uma correção de 1 mm a mais para cada estação. Como é acumulativa teremos: +1 mm, +2 mm, +3 mm, +4 mm, + 5mm e + 6mm, respectivamente.

Estações	Pontos visados	Ré	Vante	AIPR	Cota/Altitude	Correções	Cotas/Altitudes corrigidas
I	E0	200		10200	10000		10000
	E1		117		10083	+1	10084
II	E1	300		10383	10083		10084
	E2		366		10017	+2	10019
III	E2	100		10117	10017		10019
	E3		200		9917	+3	9920
III'	E3	202		10119	9917		9920
	E2		105		10014	+4	10018
II'	E2	368		10382	10014		10018
	E1		301		10081	+5	10086
I'	E1	114		10195	10081		10086
	E0		201		9994	+6	10000

EXERCÍCIOS DE FIXAÇÃO

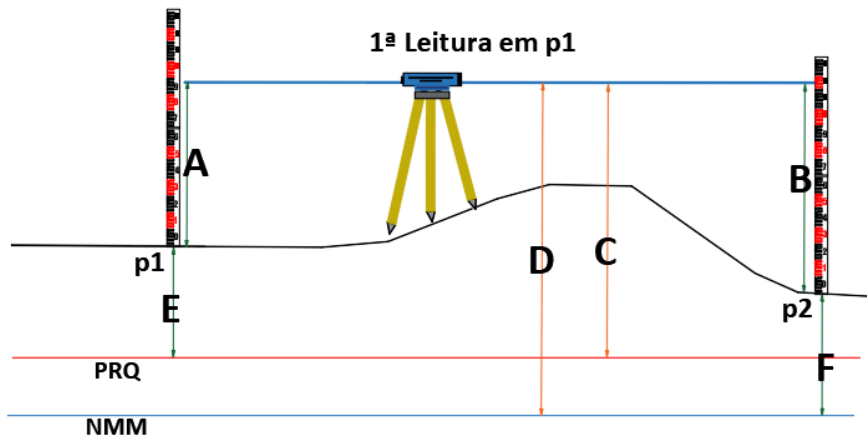
- 1) Definir cota.
- 2) Definir altitude.
- 3) Definir plano de referência.
- 4) Definir altura do instrumento.
- 5) Definir estação.
- 6) Qual a diferença entre nivelamento geométrico simples e composto?
- 7) Qual o princípio do nivelamento geométrico?
- 8) Foi realizado um lance de nivelamento geométrico entre os pontos A e B, cujas leituras efetuadas na mira foram: FM=1150 (A) e FM= 1532 (B). Sabendo-se que a cota do RN = 115,0 cm (ponto de ré em B), calcular o desnível entre os pontos A e B.
- 9) De acordo com os dados referentes ao nivelamento (Cota em A = 20000 mm; Leitura A = 2,125 m; Leitura B = 2007,5 mm; Leitura C = 09,5 dm), calcular, em milímetros, as cotas dos pontos B e C.
- 10) O que deve ser feito se o erro for maior que a tolerância ou a tolerância for maior que o erro.
- 11) O que é contranivelamento?

12) Preencha a caderneta abaixo:

Estações	Pontos visados	Ré	Vante	AIPR	Cota/Altitude
I	E0	200			
	E1		117		
II	E1	300			
	E2		366		
III	E2	100			
	E3		200		
III'	E3	202		11000	
	E2		105		
II'	E2	368			
	E1		301		
I'	E1	114			
	E0		201		

- Qual o erro cometido?
- Qual a distância horizontal percorrida?
- Qual a diferença de nível entre E0 e E4?
- Qual o ponto mais baixo?
- Qual o ponto mais alto?

13) Informar o que significa cada uma das letras A, B, C, D, E e F, se cota, altitude, altura do instrumento, visada de ré ou visada de vante.



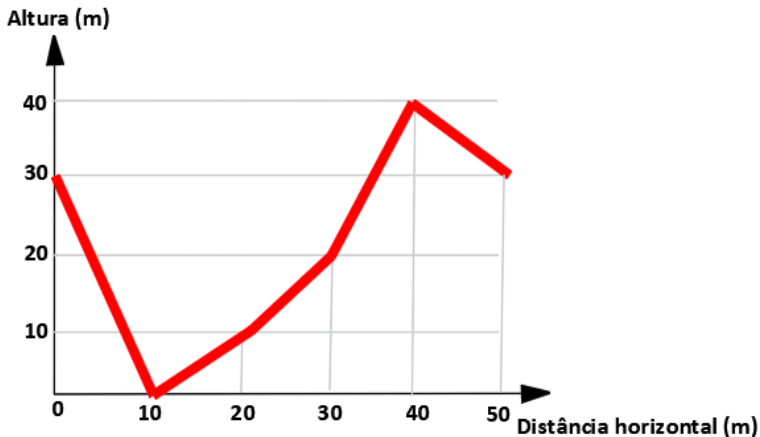
CAPÍTULO 12

PERFIL LONGITUDINAL

1. Conceito

Perfil é uma representação gráfica do relevo de um determinado local visto de forma lateral em escala horizontal e vertical (Figura 101). São linhas resultantes da interseção de planos verticais com a superfície do terreno. Em topografia, podemos ter: o perfil longitudinal e o perfil transversal do terreno (seção transversal).

Figura 101 – Perfil de um determinado local.

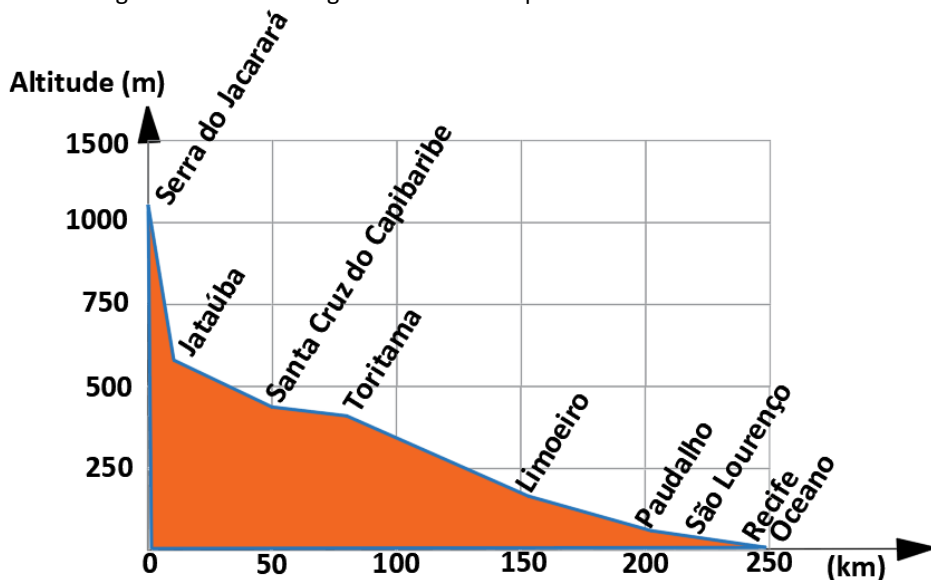


Fonte: Autores.

2. Perfil longitudinal

O perfil longitudinal corresponde a um corte efetuado longitudinalmente no eixo principal do projeto, quer seja um rio, estrada, ponte, etc., no mesmo sentido e com a mesma referência (distância) de estaqueamento. Na Figura 102 é mostrado um exemplo de um perfil, representando o perfil longitudinal do rio Capibaribe, da sua nascente até sua foz.

Figura102 – Perfil longitudinal do rio Capibaribe.



Fonte: Autores.

3. Escalas

O desenho de um perfil, tanto longitudinal quanto transversal, deve ser realizado em duas escalas, sendo uma horizontal e outra vertical.

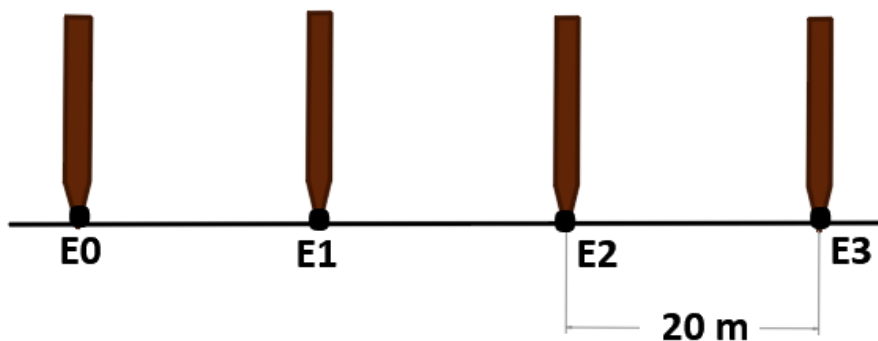
A escala horizontal é aquela que representa a distância horizontal (planimétrica). Já a escala vertical é aquela que representa a distância vertical do terreno (altimétrica). Normalmente a escala vertical é 10 vezes maior que a escala horizontal, por exemplo, se a escala horizontal for 1/100 e escala vertical deverá ser 1/10.

4. Estaqueamento

Estaqueamento topográfico é o processo realizado em campo, onde se materializa um segmento de reta, através do uso de balizas alinhadas (balizamento), marcando-se pontos topográficos, chamados de estacas (E0, E1, E2, E3, etc.). Objetiva-se com o estaqueamento o levantamento de pontos, através de nivelamento geométrico, para realização posterior do desenho de perfil ou locação de cotas ou altitudes de um determinado terreno. O estaqueamento pode ser espaçado de acordo com a necessidade do

trabalho, porém o mais comum, e que não precisa especificar na tabela o valor, é de 20 m (Figura 103).

Figura 103 – Estaqueamento de 20 m.



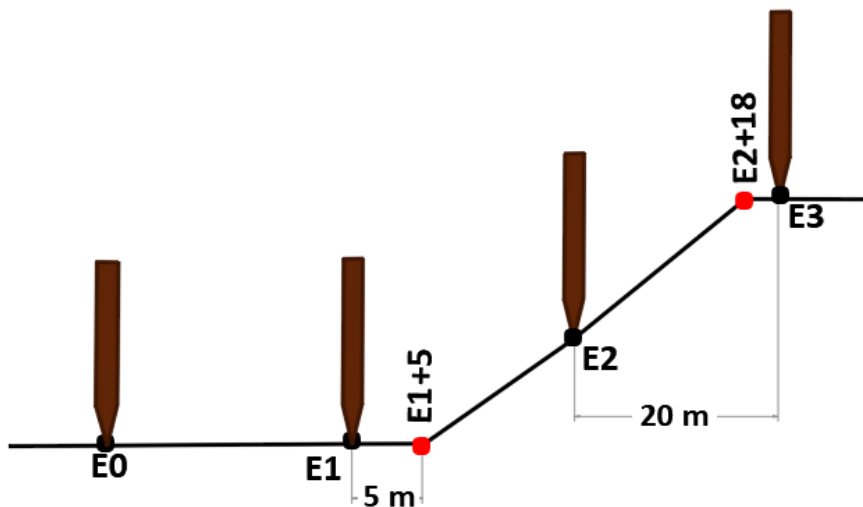
Fonte: Autores.

4.1. Estaca fracionária

Após se fazer o estaqueamento, poderá existir pontos de interesse no terreno que não estejam nos pontos do espaçamento escolhido. São pontos onde há mudança de conformidade do relevo, também chamados de pontos notáveis, onde se faz o uso de estacas fracionárias. Tais estacas fracionárias são estacas partidas que não fazem parte do espaçamento regular inicialmente definido. A estaca fracionária recebe o nome da estaca anterior ao ponto em que ela

se encontra, somada com a distância da estaca anterior até ela. Como exemplo tem-se: E1+5 e E2+18 (Figura 104).

Figura 104 – Estaqueamento com estacas fracionárias.



Fonte: Autores.

5. Desenho do perfil

A tabela abaixo demonstra um nivelamento geométrico composto, realizado em campo, para obtenção do desenho do perfil de um terreno levantado. Será utilizado este exemplo para explicar o procedimento de desenho do perfil longitudinal.

Estação	Pontos visados	Leitura na mira (mm)	Altura do Instrumento (mm)	Cota (mm)	Obs.
I	E0	400	12400	12000	Estacas de 20 em 20 m
	E1	550		11850	
	E2	900		11500	
	E3	1840		10560	
II	E3	2260	12820	10560	
	E4	3420		9400	
III	E4	2450	11850	9400	
	E5	2600		9250	

Primeiro passo - verificar qual a distância horizontal foi percorrida

Deve ser observado que as estacas estão espaçadas de 20 em 20 m. Existem estacas que vão de E0 a E5, resultando em $5 \times 20 \text{ m} = 100 \text{ m}$ de distância horizontal.

Segundo passo - verificar qual a variação de distância vertical no terreno

Subtrai-se o valor de cota máxima (12000 mm) pelo valor de cota mínima (9250 mm), que nesse caso, é de 2750 mm.

Terceiro passo - escolha do tamanho do papel que se deve trabalhar

Tem-se A0 (841mm × 1189 mm); A1 (594 mm× 841 mm); A2 (420 mm × 594 mm); A3 (297 mm × 420 mm); A4 (210 mm × 297 mm); A5 (148 mm × 210 mm); A6 (105 mm× 148 mm); A7 (74 mm × 105 mm); A8 (52 mm× 74 mm); A9 (37 mm × 52 mm) e A10 (26 mm × 37 mm).

Obs. Normalmente se utilizam os papéis A4, A3, A2, A1e A0.

No exemplo escolheu-se o papel A3 (297 mm x 420 mm).

Quarto passo - escolha da escala horizontal:

A partir do papel escolhido se faz a relação da distância horizontal com a maior dimensão do papel (caso a distância horizontal seja maior que a vertical) e a relação da distância vertical com a menor dimensão do papel.

Pela fórmula de escala, divide-se a distância horizontal do terreno pela dimensão maior do papel, obtendo-se assim o módulo da escala.

$$M=D/d$$

De acordo com o exemplo, tem-se que:

Obs.: DH = 100 m e Papel A3 = 297 mm x 420 mm

$$M = \frac{100 \text{ m}}{0,42 \text{ m}}$$

$$M = 238,095 \text{ ou}$$

$$E = 1: 238,095$$

Como a escala 1:238,095 não é uma escala ideal, deve ser utilizada a escala ideal mais próxima e de maior módulo, que nesse caso é 1:250.

Obs.: Se a escala horizontal é 1:250, significa que a escala vertical a ser usada será 10 vezes maior, resultando na escala de 1:25.

Quinto passo - verificar se a escala vertical de 1:25 pode ser usada

A distância vertical do exemplo é de 2750 mm.

O tamanho menor do papel utilizado, é de 297 mm.

Então fazendo-se a relação na escala tem-se que:

$$M = D/d$$

$$M = \frac{2750 \text{ mm}}{297 \text{ mm}}$$

$$M=9,3 \text{ ou}$$

$$E= 1 : 9,3 \text{ ou}$$

$$1:10 \text{ (escala ideal)}$$

Importante: Caso a escala encontrada seja maior que o 1:25, será possível utilizar a escala 1:25.

$$1: 10 > 1:25$$

Obs.: Nesse exemplo, a escala 1:9,3 é maior que 1:25, então é possível.

Sexto passo – determinação das escalas 1:250 e 1:25

Sétimo passo - desenho no papel a distância horizontal

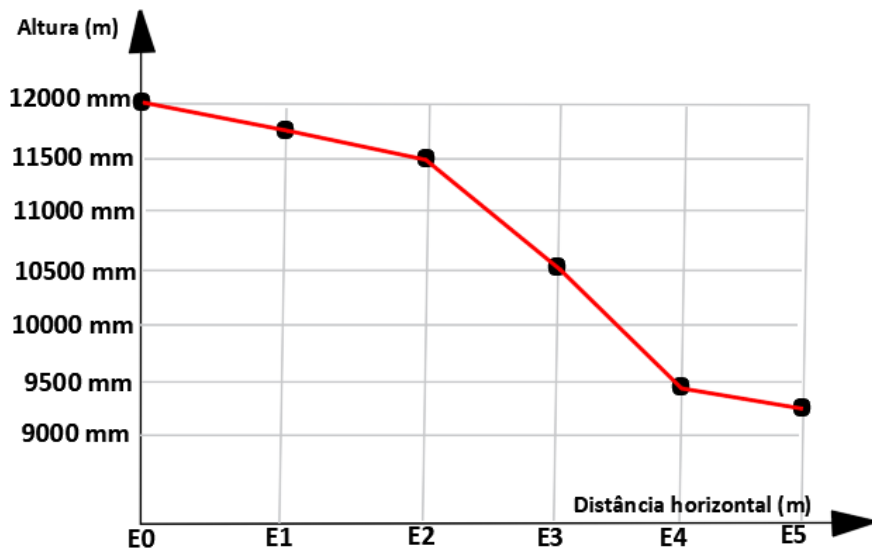
Se a escala é 1:250, significa que cada 1 cm no papel equivale a 250 cm (2,5 m) no real (Figura 100). Se cada estaca tem 20 m, significa que a distância no papel entre cada estaca será de 8 cm.

Oitavo passo - desenho no papel da distância vertical

Se a escala é 1:25, significa que a cada 1 cm no papel equivale a 25cm (250 mm) no real (Figura 105).

Para cada 1000 mm no real têm-se 40 mm (4 cm) no papel.

Figura 105 – Perfil longitudinal do exemplo estudado.



Fonte: Autores.

Observação final:

Deve ser observado que o perfil longitudinal do exemplo resulta num declive e a diferença de nível entre a estaca inicial e final será negativa (-2750 mm). Caso a estaca E0 fosse 9250 mm e a estaca final fosse 12000 mm, resultaria num aclave e a diferença de nível seria positiva (+2750 mm).

6. Declividade

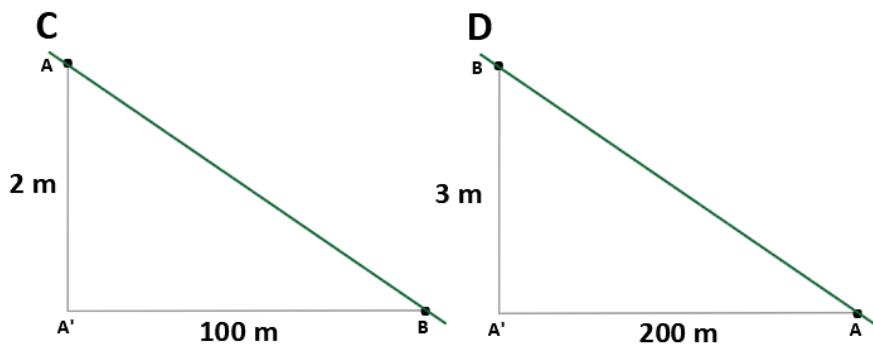
Declividade em porcentagem é a relação entre a distância vertical e distância horizontal entre dois pontos, multiplicada por 100.

A fórmula da declividade é:

$$\text{Declividade} = \frac{DV \times 100}{DH}$$

Na Figura 106 (C), a distância horizontal é de 100 m e a vertical é de 2 m. Então, considerando-se a declividade do ponto A até ponto B tem-se -2% de declividade (declive), ou seja, a cada 100 m na horizontal tem-se uma descida de 2 m na vertical. Na Figura 106 (D), a distância horizontal é de 200 m e a vertical é de 3 m. Então, considerando a declividade do ponto A até ponto B tem-se +1,5% de declividade (aclive), ou seja, a cada 100 m na horizontal tem-se uma subida de 1,5 m na vertical.

Figura 106 – Declividade entre os pontos A e B.



Fonte: Autores.

EXERCÍCIOS DE FIXAÇÃO

- 1) Como se dá o processo de estaqueamento?
- 2) Quais escalas devem existir ao se desenhar o perfil longitudinal de um terreno?
- 3) O que é perfil longitudinal?
- 4) Desenhar o perfil a partir do nivelamento geométrico abaixo:

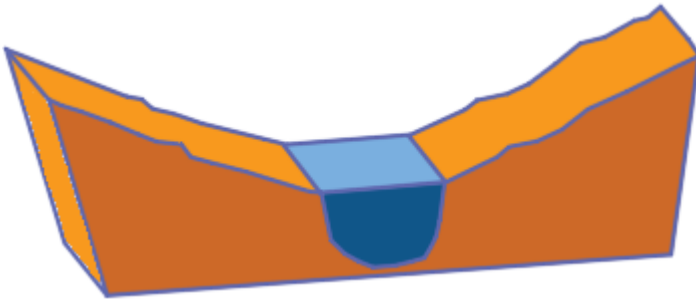
Estação	Pontos visados	Leitura na mira (mm)	Altura do Instrumento (mm)	Cota (mm)	Obs.
I	E0	400	10400	10000	Estacas de 20 em 20 m
	E1	550		9850	
	E2	900		9500	
	E3	1840		8560	
II	E3	2260	10820	8560	
	E4	3420		7400	
III	E4	2450	9850	7400	
	E5	2600		7250	

CAPÍTULO 13

SEÇÃO TRANSVERSAL

A seção transversal, quando se trata do plano, ou perfil transversal (quando se trata de vetores), corresponde a um corte efetuado paralelamente ao eixo principal do projeto relacionado a um rio, estrada, ponte, etc. (Figura 107).

Figura 107 – Seção transversal de um rio.



Fonte: Autores.

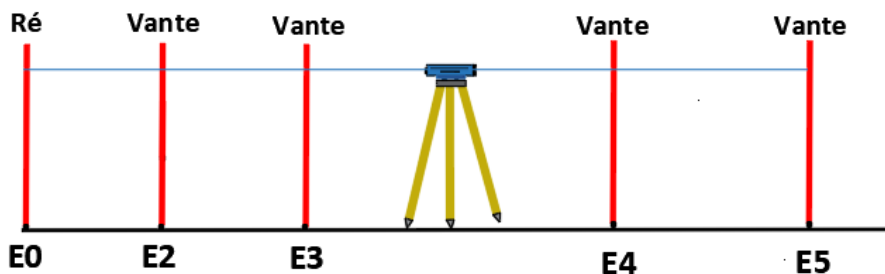
1. Procedimento

Após realizado o nivelamento geométrico para se traçar o perfil longitudinal (Figura 108), onde foi estabelecido o

estaqueamento (estacas alinhadas espaçadas igualmente), é chegada a hora de traçar o perfil transversal.

Figura 108 - Nivelamento geométrico para obtenção das cotas/altitudes no eixo longitudinal.

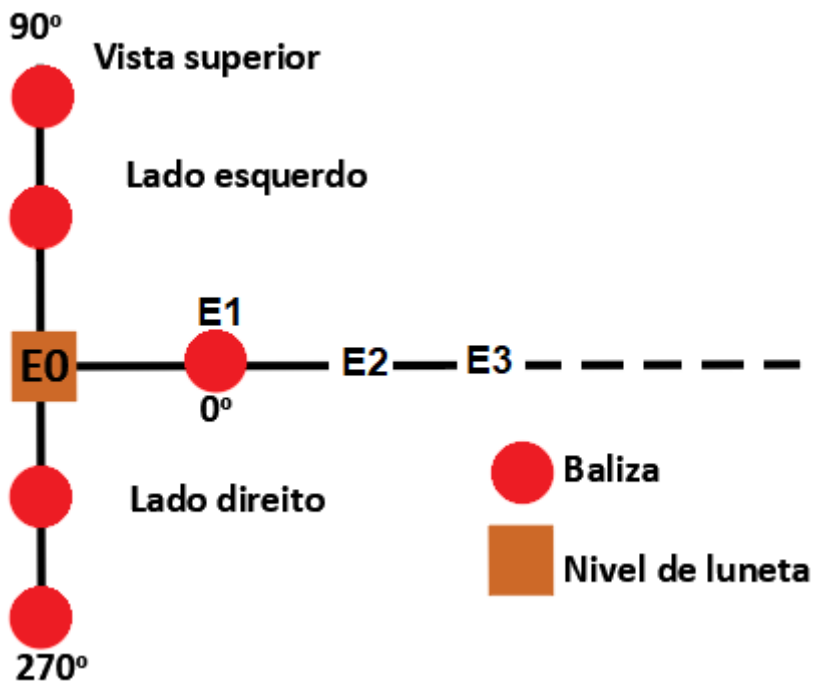
Vista de perfil



Fonte: Autores.

Inicialmente, em cima da primeira estaca (E0), coloca-se o nível de luneta, zerando-se o ângulo do instrumento na próxima estaca com a baliza (em E1). Também pode ser usado um gabarito para marcação das estacas à direita e à esquerda em ângulo de 90° com o eixo longitudinal. Em seguida gira-se o nível de luneta até 90° , colocando-se duas balizas (uma atrás da outra) para indicar o lado direito da seção. Gira-se o instrumento novamente para 270° e colocam-se as duas balizas para formar o alinhamento do lado esquerdo da seção (Figura 109).

Figura 109 – Marcação dos pontos da seção S_0 .



Fonte: Autores.

Após este procedimento, marcam-se os pontos A, B, C e tantos quantos necessários dentro da seção, onde houver mudança de conformidade do relevo (Figura 110).

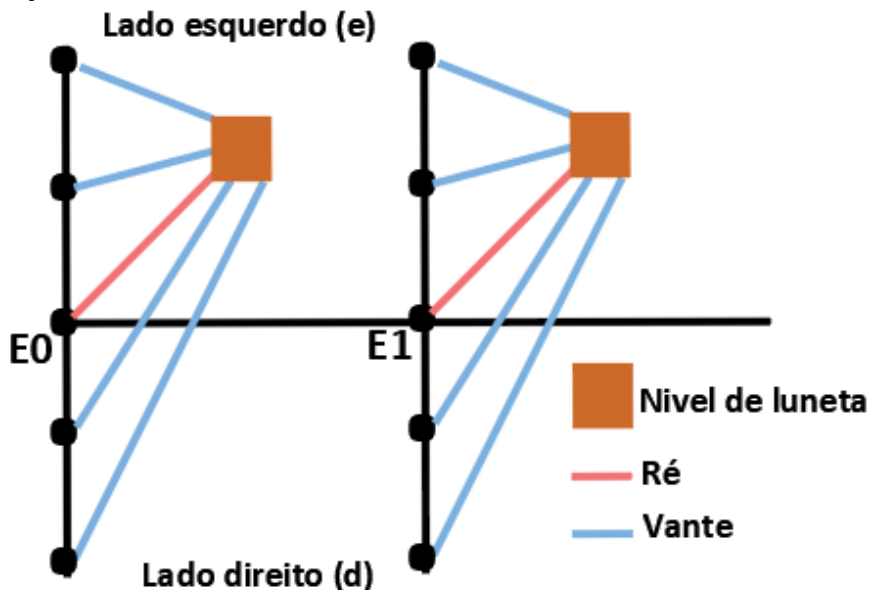
Figura 110 – Marcação dos pontos onde há mudança de conformidade do relevo.



Fonte: Autores.

Repete-se este procedimento da primeira estaca para todas as outras estacas. Após a marcação dos pontos, é chegada a hora de transportar os valores de cota ou altitude que estão no eixo longitudinal. Instala-se o nível de luneta fora de qualquer ponto da seção, inclusive da estaca E0, fazendo-se a leitura de ré na estaca E0 e as vantes nos pontos A, B, C, etc. da direita e A, B, C, etc. da esquerda da Seção 0 (Figura 111).

Figura 111 – Procedimento para obtenção das cotas/altitudes das seções S0 e S1.

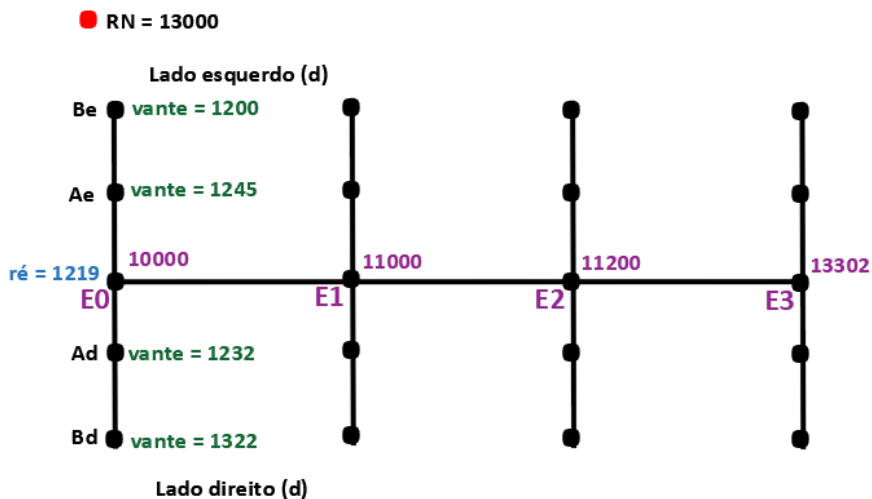


Fonte: Autores.

3. Preenchimento na Tabela

O preenchimento da seção S0 na tabela é bem parecido com o preenchimento para o eixo longitudinal. Como mostra a tabela abaixo e de acordo com a Figura 112.

Figura 112 – Obtenção das cotas/altitudes da seção S0.



Fonte: Autores.

Estação	Pontos visados	Leitura na mira (mm)	Altura do Instrumento (mm)	Cota (mm)	Obs.
I	RN	500	13500	13000	
	E0	3500		10000	
	E1	2000		11500	
	E2	1800		11700	
	E3	198		13302	Estacas de
S ₀	E0	1219	11219	10000	20 em 20 m
	Ad	1232		9987	
	Bd	1322		9897	
	Ae	1245		9974	
	Be	1200		10019	

4. Desenho do perfil transversal

Para se desenhar o perfil transversal, utiliza-se o mesmo procedimento do perfil longitudinal, visto no capítulo anterior.

EXERCÍCIO DE FIXAÇÃO

1) De acordo com as informações, calcular as cotas dos pontos da seção da caderneta abaixo.

Cotas do estaqueamento longitudinal:

E0= 50000 mm; E1=51000 mm;

E2=51392mm; E3=52665 mm;

E4=53367 mm; E5=54418 mm;

E6=52611 mm; E7=50855 mm.

Estação	Pontos visados	Leitura na mira (mm)	Altura do Instrumento (mm)	Cota (mm)
S ₂	E2	160		
	Ad	233		
	Bd	1354		
	Ae	1242		
	Be	231		

2) Diferencie perfil longitudinal e seção transversal.

3) Diferencie perfil transversal e seção transversal.

CAPÍTULO 14

CURVAS DE NÍVEL

1. Conceito

Curva de nível é uma forma de representação do relevo, a partir de linhas imaginárias que unem pontos de igual altura no terreno (cota ou altitude) e equidistantes entre si, representadas em uma planta, carta ou mapa (Figura 113).

Figura 113- Curvas de nível em determinada planta.

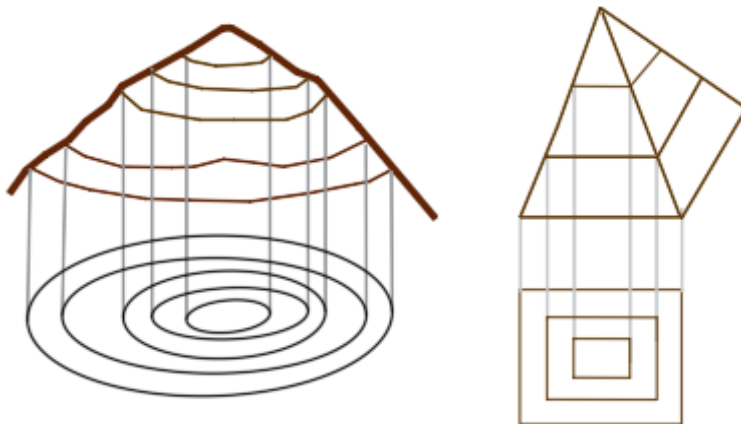


Fonte: Autores.

2. Surgimento no nome

É chamada de curva, pois normalmente os terrenos naturais tendem a ter certa curvatura devido ao desgaste natural erosivo do terreno, não possuindo arestas, cuja projeção ortométrica resulta numa curva (Figura 114, esquerda). Caso as curvas fossem oriundas de uma pirâmide, com arestas e figura regular, seria em forma de quadrado ou retângulos, como mostra a Figura 114, direita.

Figura 114- Na esquerda o terreno natural e na direita uma pirâmide, ambos com suas respectivas curvas de nível.

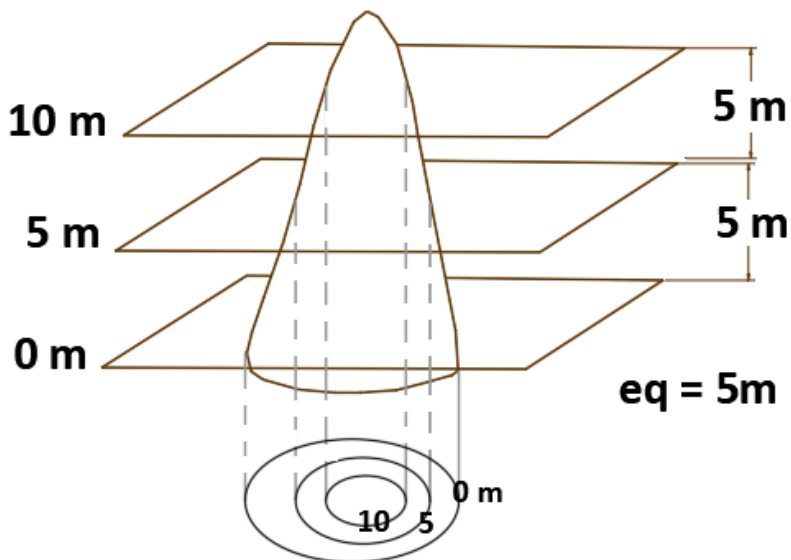


Fonte: Autores.

3. Equidistância

Equidistância (eq) da curva de nível é o nome dado à distância vertical constante entre as linhas imaginárias formadoras das curvas de nível. Parte-se da hipótese que no terreno passam planos horizontais equidistantes entre si e que ao “tocarem” o terreno, geram linhas de contato com a superfície. As projeções ortogonais dessas linhas dão origem às curvas de nível (Figura 115).

Figura 115- Planos que interceptam o terreno.



Fonte: Autores.

4. Escala vs. Equidistância

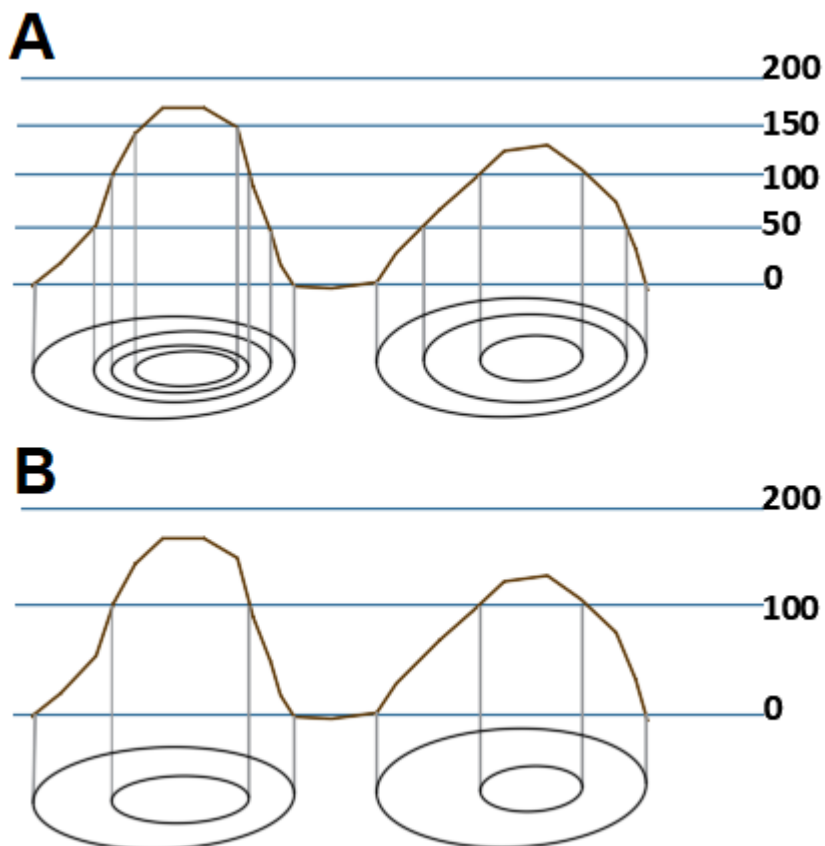
Segundo a NBR 13133, o uso da escala deve estar de acordo com a equidistância abaixo:

Equidistância	Curvas de nível
1:500 a 1:1000	1
1:2000	2
1:5000	5
1:10000	10

5. Equidistância vs. Representação do terreno

Quanto menor for a equidistância, melhor será representado o relevo. Na Figura 116B, por exemplo, utilizando-se uma equidistância de 100 m, algum detalhe do relevo não será representado pelas curvas de nível. A Figura 116A demonstra que no mesmo relevo, utilizando-se uma equidistância de 50 m, será permitido uma melhor representação deste relevo através das curvas de nível.

Figura 116- Projeção das equidistâncias de 50 e 100 m.

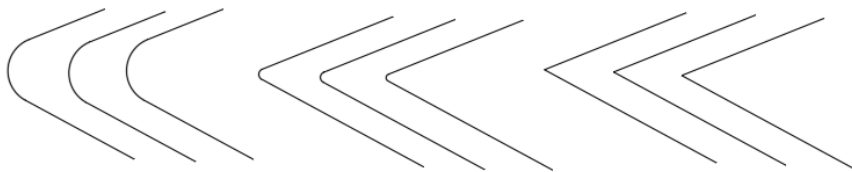


Fonte: Autores.

6. Características das curvas de nível

As curvas de nível, em terrenos naturais, são isentas de curvas bruscas e ângulos vivos, devendo ter a forma suave (Figura 117).

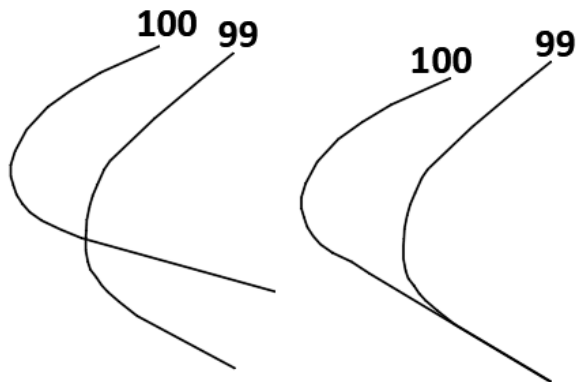
Figura 117 – Na esquerda curva suave, no meio curva brusca e na direita ângulo vivo.



Fonte: Autores.

As curvas de nível jamais se encontram (Figura 118), pois essas linhas imaginárias possuem altitudes diferentes, portanto jamais irão se cruzar, pois não existe um mesmo ponto com duas altitudes distintas.

Figura 118- Curvas de nível erroneamente se cruzando ou se encontrando.



Fonte: Autores.

Outra propriedade importante deve-se ao afastamento das curvas de nível. Quanto mais afastadas uma das outras significa que

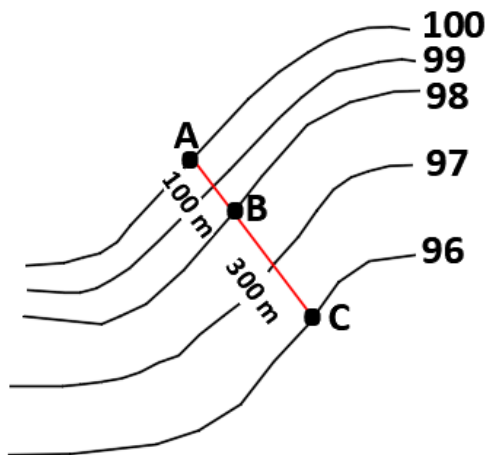
o relevo é mais plano. Ao contrário, quanto mais juntas significa que aquele relevo é mais íngreme. Na Figura 119 e 120, a distância vertical em AB é a mesma que em BC, embora a distância horizontal AB seja três vezes menor que BC. Pela fórmula da declividade tem-se que:

$$\text{Declividade (\%)} = \frac{DV \times 100}{DH}$$

$$\text{Declividade AB} = \frac{2 \text{ m} \times 100}{100 \text{ m}} = 2\%$$

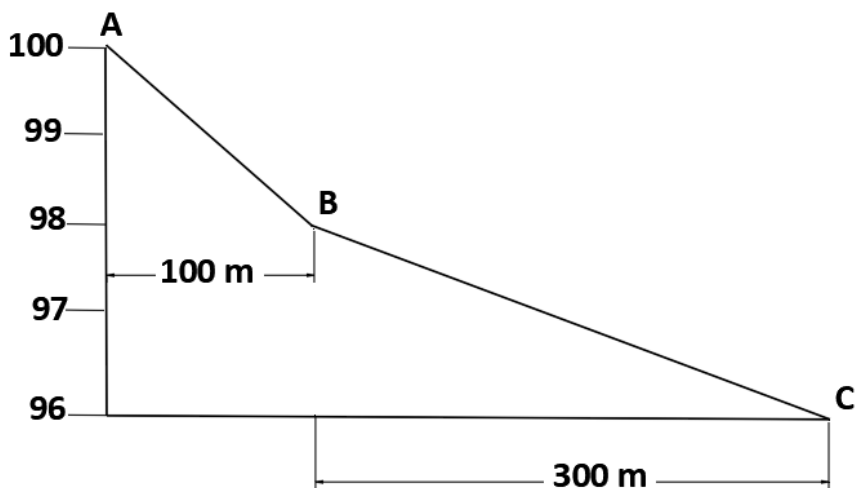
$$\text{Declividade BC} = \frac{2 \text{ m} \times 100}{300 \text{ m}} = 0,67\%$$

Figura 119 – Segmentos AB e BC em planta com curvas de nível com equidistância de 1 m.



Fonte: Autores.

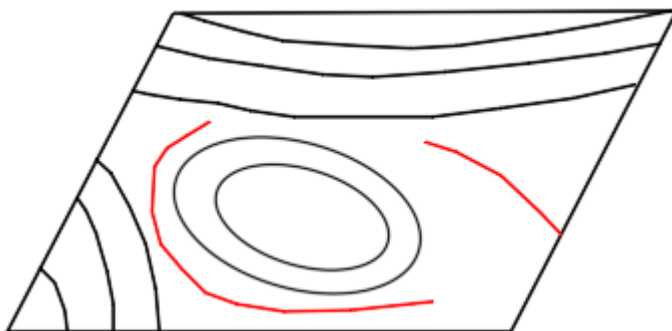
Figura 120 – Segmentos AB e BC em perfil nas curvas de nível equidistantes em 1 m.



Fonte: Autores.

As curvas de nível jamais se interrompem. Elas sempre dão uma volta completa nela mesma. Existem plantas onde elas param na borda, mas continuam em outra planta. Na Figura 121, existem duas curvas que estão sendo interrompidas bruscamente, portanto está incorreto.

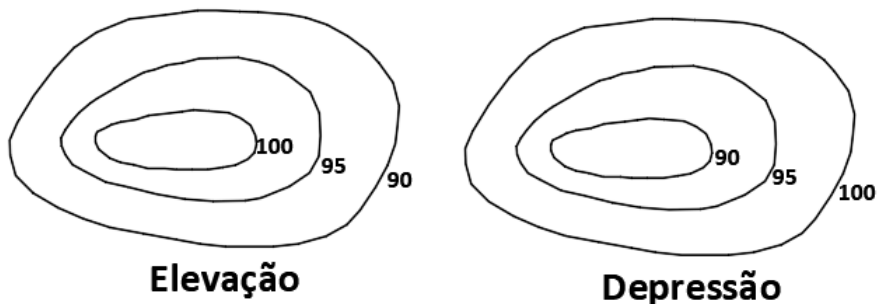
Figura 121 – Curvas de nível em vermelho se interrompendo.



Fonte: Autores.

No relevo podem existir curvas de nível apresentando duas características bastante similares: elevação e depressão. Na depressão, as curvas de nível externas apresentam altura (cota ou altitude) superior às internas. Na elevação as curvas de nível externas apresentam menor altura (cota ou altitude) que as internas, como mostra a Figura 122.

Figura 122 – Na esquerda, elevação e na direita, depressão.



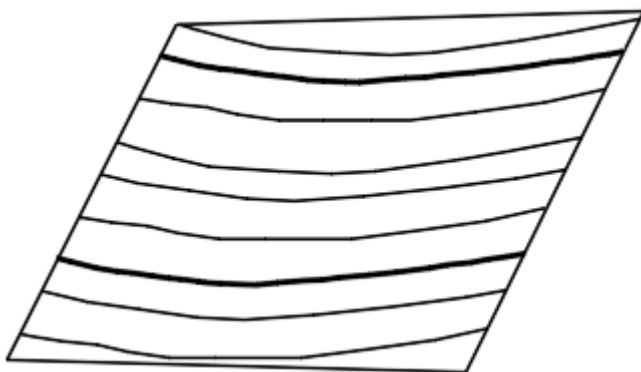
Fonte: Autores.

7. Curvas de nível segundo seus traços

As curvas de nível, conforme a espessura de seus traços, são classificadas em curvas mestras e intermediárias (comuns). As curvas mestras são curvas geralmente múltiplas de 2, 5 ou 10 metros, representadas por traços mais grossos e cotadas. São utilizadas para facilitar a visualização. Entre uma curva mestra e outra temos 4 intermediárias. As curvas intermediárias ou comuns são representadas por traços mais fracos, preferencialmente não cotadas (Figura 123).

Em se tratando de cor, as plantas coloridas deverão apresentar as curvas de nível em cor marrom ou sépia. Quando a planta for monocromática é necessário utilizar a cor preta.

Figura 123 – Curvas mestras e intermediárias.

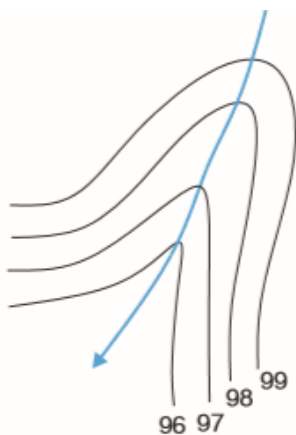


Fonte: Autores.

8. Pontos e linha notáveis das curvas de nível

As curvas de nível são compostas por talwegues, divisores de água, gargantas, contrafortes, entre outros. Os talwegues são linhas de recolhimento de água nas curvas de nível. Para se encontrar um talwegue numa planta, carta ou mapa é só verificar as curvas de menores cotas “apontando” para as curvas de maiores cotas, assim, desce um talwegue (Figura 124). Pode-se também verificá-los em gargantas, onde nascem a partir delas mesmas.

Figura 124 – Talwegue e o sentido de escoamento da água.

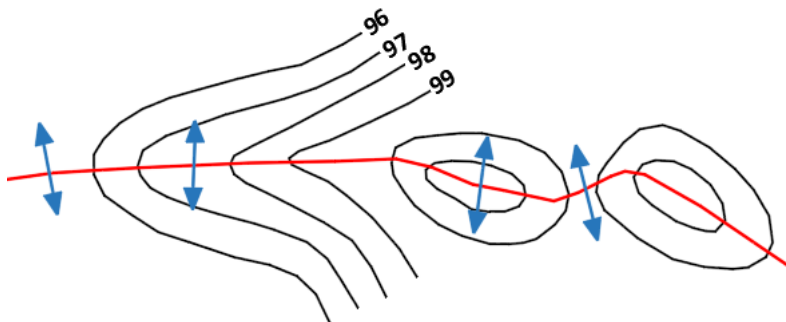


Fonte: Autores.

Os divisores de água são linhas que dividem o sentido de escoamento da água, delimitando as bacias. Para encontrá-los numa planta, devem-se procurar as elevações, gargantas e curvas onde as

cotas de valores maiores apontam para curvas de cotas de menores valores (Figura 125).

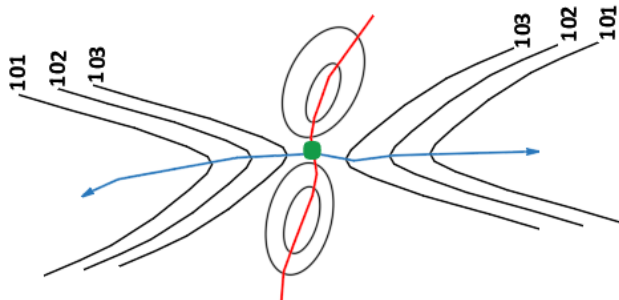
Figura 125 – Divisores de água.



Fonte: Autores.

Garganta é um ponto notável do terreno, estando situado numa posição mais alta entre dois talwegues e mais baixo entre dois divisores. Esse tipo de relevo se assemelha a uma sela de cavalo, onde o centro da sela seria a garganta, as partes mais altas seriam os divisores e as partes mais baixas (onde se colocam as pernas) seriam os talwegues (Figura 126).

Figura 126 – Garganta.



Fonte: Autores.

9. Local para construção de barragens

As barragens são construções destinadas ao armazenamento de água. Portanto, em uma planta com curvas de nível, as barragens devem estar bloqueando as águas, devendo estar no caminho e perpendiculares aos talwegues para favorecer o acúmulo de água. Elas devem começar numa cota X e terminar na mesma cota X, pois não existe barragem que começa com 5 metros e termina com 4 metros de altura. Deve-se também verificar a altura necessária para uma barragem de acordo com a diferença de cotas na barragem.

10. Delimitação de bacias através da hidrografia

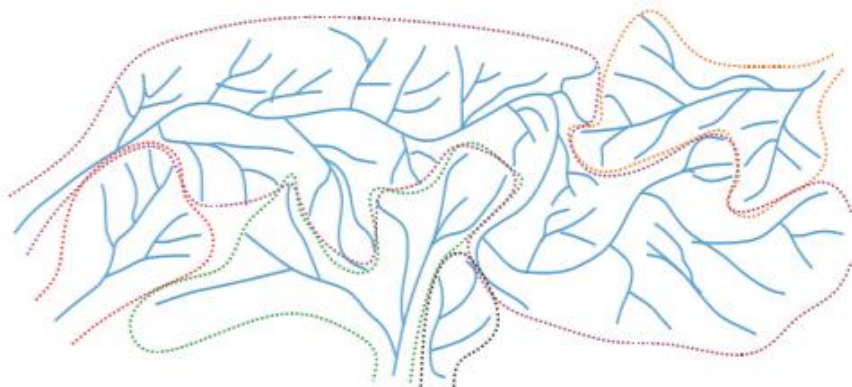
As bacias hidrográficas (Figura 127) são delimitadas através dos divisores de água. Nos locais do terreno onde escoar a água, constituem-se nos talwegues, enquanto que nos lugares onde a água se divide constituem-se nos divisores d'água. Então, como os rios são talwegues naturais, o espaço compreendido entre um talwegue e outro é divisor de águas, conforme a Figura 128.

Figura 127 – Hidrografia ou rede de drenagem de um determinado lugar.



Fonte: Autores.

Figura 128 – Bacias hidrográficas delimitadas de um determinado lugar.



Fonte: Autores.

EXERCÍCIOS DE FIXAÇÃO

1. Cite as principais características das curvas de nível.
2. Conceitue elevação, depressão e equidistância.
3. Informe a diferença entre curvas mestras e intermediárias.

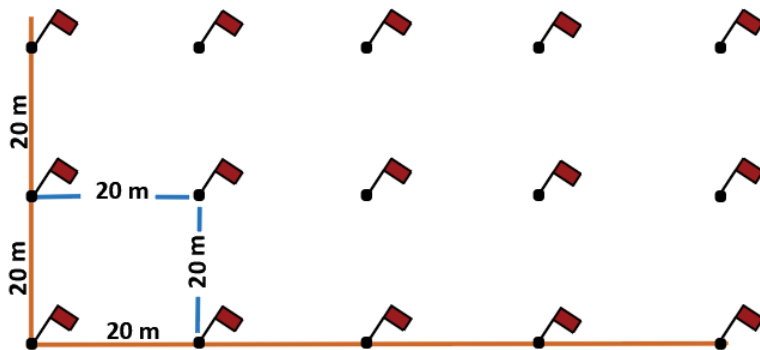
CAPÍTULO 15

QUADRICULAÇÃO DO TERRENO E INTERPOLAÇÃO DAS CURVAS DE NÍVEL

1. Quadriculação

Existem diversos métodos para obtenção das curvas de nível, dentre eles, destaca-se a quadriculação e seções transversais, este último assunto foi visto no capítulo anterior. A quadriculação é um método bastante preciso, demorado e recomendado para áreas pequenas, sendo utilizado em edificações, parques industriais, construção de aeroportos, pátios de secagem de grãos, irrigação, piscicultura, etc. Consiste em quadricular o terreno com piquetes e bandeiras (Figura 129) e realizar o nivelamento geométrico. O espaçamento será de acordo com o tamanho da área, do relevo e do tipo de projeto que se quer executar.

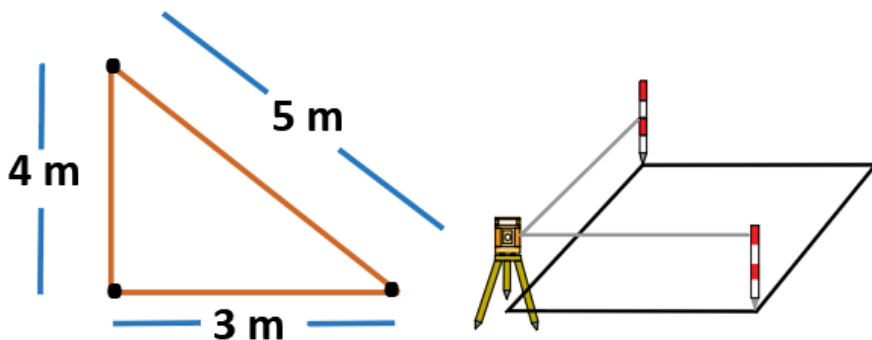
Figura 129 – Quadriculação do terreno com espaçamento de 20 m.



Fonte: Autores.

Para início do trabalho, escolhe-se o ponto de origem no terreno, e com auxílio o teodolito ou de três balizas e de trenas (Uso da fórmula de Pitágoras – 3 m, 4 m e 5 m na trena) traçam-se as coordenadas X e Y, com ângulo de 90° os cantos (Figura 130).

Figura 130 – Método para traçar as coordenadas X e Y.



Fonte: Autores.

Após a determinação do sentido das coordenadas cartesianas, colocam-se balizas alinhadas a essas coordenadas (Figura 131).

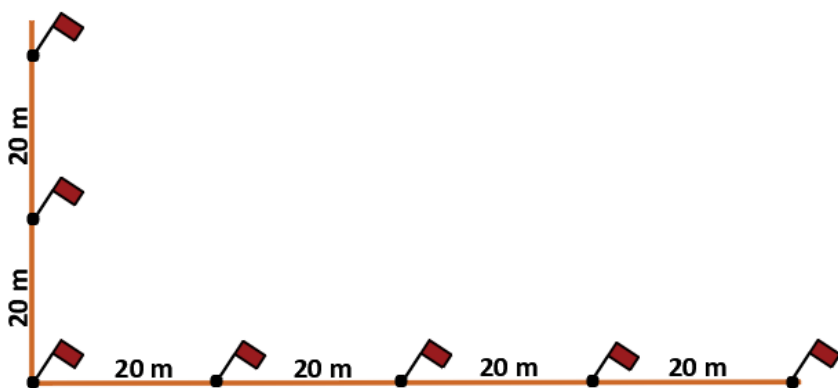
Figura 131 – Balizas alinhadas nas coordenadas X e Y.



Fonte: Autores.

Com auxílio de uma trena e balizas, marcam-se com bandeiras os pontos espaçados, por exemplo a cada 20 m, nas coordenadas X e Y (Figura 132).

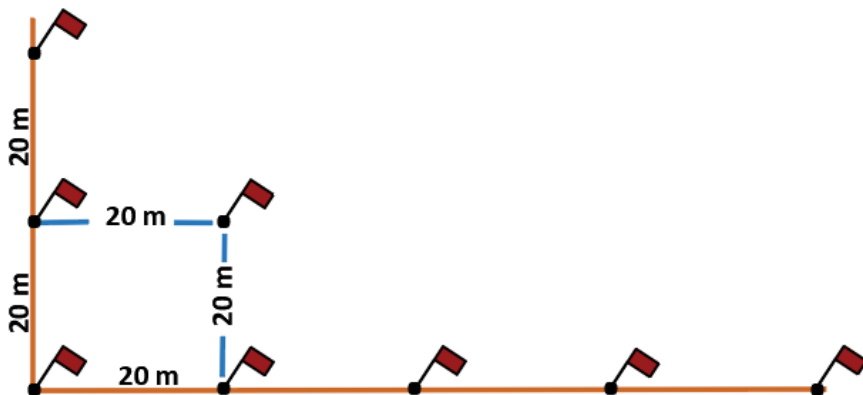
Figura 132- Marcação dos pontos de 20 em 20 m nas coordenadas X e Y.



Fonte: Autores.

Marcam-se os pontos internos com o auxílio de duas trena. Duas pessoas saem para o local aproximado onde será o próximo ponto; uma com trena a 20 metros da coordenada X e outra com trena a 20 metros da coordenada Y (Figura 133).

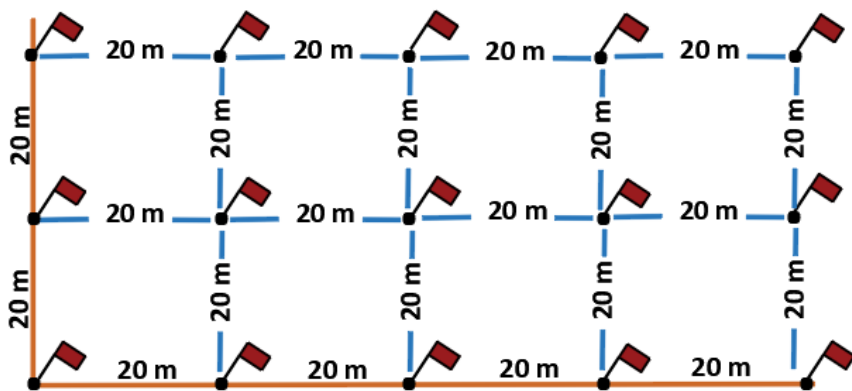
Figura 133 – Marcação dos pontos internos.



Fonte: Autores.

Ao final, tem-se o terreno todo quadriculado (Figura 134).

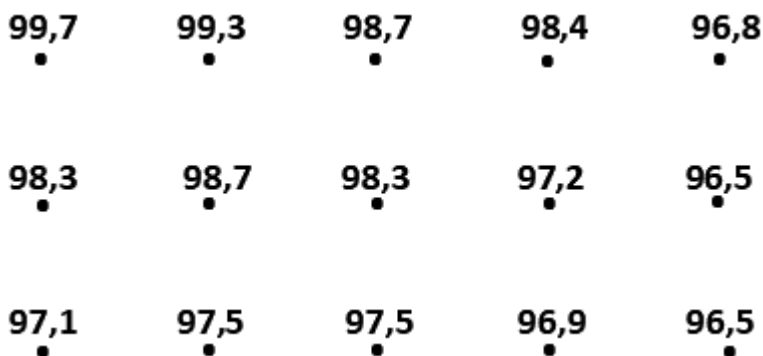
Figura 134- Terreno quadriculado.



Fonte: Autores.

Após a quadriculação se faz o transporte de RN (Capítulo Nivelamento Geométrico) para obtenção de todas as cotas ou altitudes. O produto final será um plano cotado, igual ao gerado com o perfil longitudinal e seções transversais, estudados nos capítulos anteriores (Figura 135).

Figura 135 – Plano cotado.



Fonte: Autores.

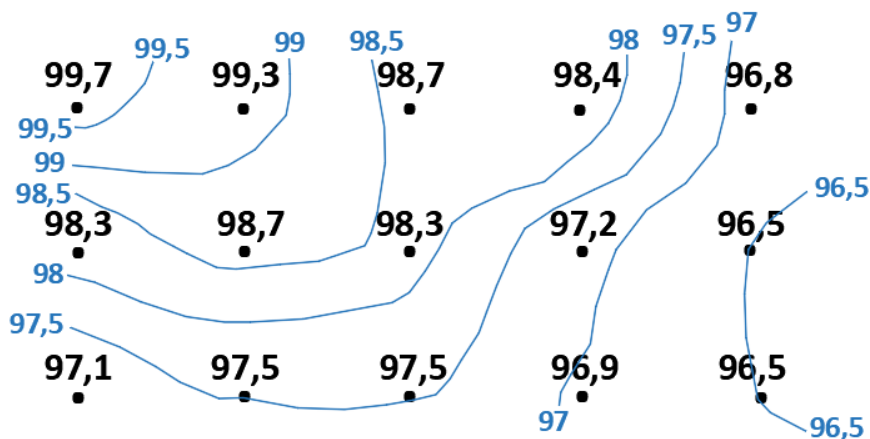
2. Interpolação

2.1. Interpolação vertical das curvas de nível através da quadriculação

Após a quadriculação e obtenção do plano cotado, segue-se para o traçado das curvas de nível. Como as alturas obtidas dos

pontos do terreno são muito variadas e fracionadas, se faz necessária a interpolação vertical para valores inteiros e equidistantes. Além da interpolação vertical, é necessária a interpolação horizontal, que consiste em se calcular horizontalmente onde passará cada linha. Na Figura 136 foram traçadas as curvas com equidistância de 0,5 m dentro das possibilidades do terreno (96,5 m, 97 m, 97,5 m, 98 m, 98,5 m, 99 m e 99,5 m).

Figura 136 – Interpolação vertical das curvas de nível.



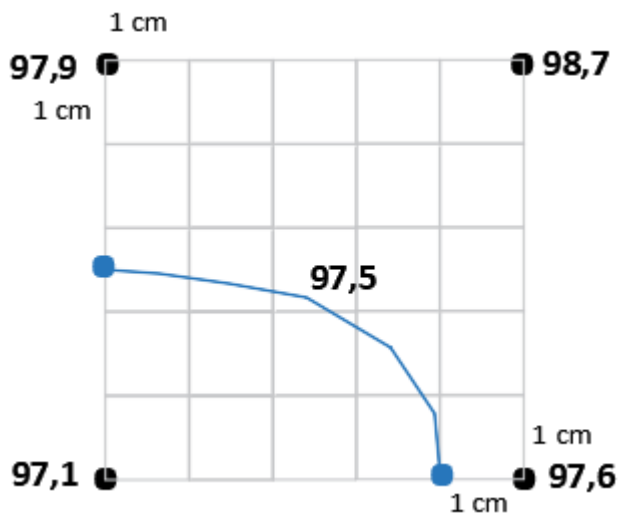
Fonte: Autores.

2.2. Interpolação horizontal das curvas de nível através da quadriculação

A interpolação horizontal das curvas de nível, visa deixar a curva de nível horizontalmente proporcional, entre os pontos em que ela passa.

Na Figura 137, a curva 97,5 passa, obviamente entre 97,1 - 97,6 e 97,1 e 97,9. A distância entre 97,1 e 97,6 é de 5 cm. Se for dividida a distância entre 97,1 e 97,6 obtém-se 5 cm. Dividindo-se 5 cm pela diferença entre 97,1 e 97,6 (5) equivalerá a 1 cm planimétrico para cada 0,1 m altimétrico. Como 97,5 está a 0,4 m de 97,1, então: $1 \times 4 = 4$ cm, ou seja, a curva de nível 97,5 passará há 4 cm de 97,1 e 1 cm de 97,6. Por Da mesma forma, a distância entre 97,1 e 97,9 também é de 5 cm. Se forem divididos 5 cm pela diferença entre 97,1 e 97,9 (8) equivalerá a 0,625 cm planimétrico para cada 0,1 m altimétrico. Como 97,5 está a 0,4 m de 97,1, então: $0,625 \times 4 = 2,5$ cm, ou seja, a curva de nível 97,5 passará há 2,5 cm de 97,9 e 97,1.

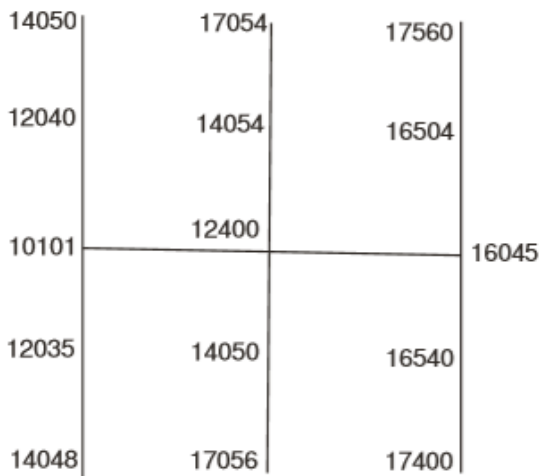
Figura 137 – Interpolação horizontal.



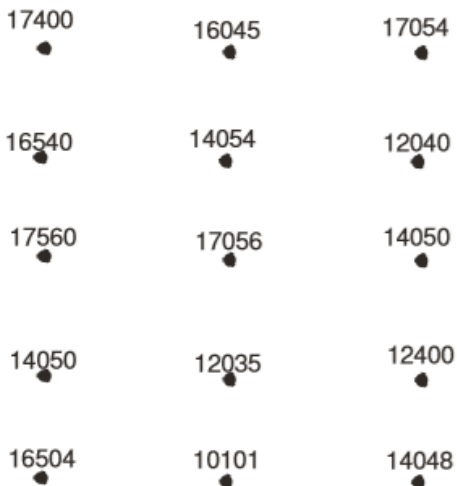
Fonte: Autores.

EXERCÍCIO DE FIXAÇÃO

1) Interpolar o plano seguinte, com equidistância equivalente a 500 mm.



2) Interpolar o plano seguinte, com equidistância equivalente a 500 mm.



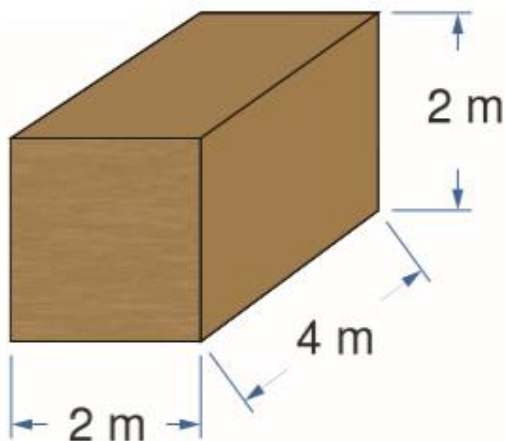
CAPÍTULO 16

CÁLCULO DE VOLUME

1. Volumes em terrenos

O cálculo de volume para Topografia consiste em se calcular o volume de uma determinada quantidade de terra, característico daquele lugar. É necessário saber o volume inicial para poder executar o volume final do projeto, de forma a se fazer o menor movimento de terras possível, pois esse movimento é bastante oneroso, aproveitando-se sempre que possível, a terra do corte para o aterro. Como em toda Topografia, é necessário se imaginar que aquela determinada quantidade de terra é uma figura geométrica e, assim, possibilitar a realização de cálculos. A Figura 138, exemplifica um cálculo de volume de um terreno em forma de um paralelepípedo, onde temos o volume de 16 m^3 .

Figura 138 – Cálculo de volume de um paralelepípedo.



Fonte: Autores.

2. Cálculo de volumes em curvas de nível

Para obtenção do cálculo de volume de um terreno, através de uma planta com curvas de nível, tem-se a seguinte fórmula:

$$V = \frac{A1 + A2}{2} \times eq$$

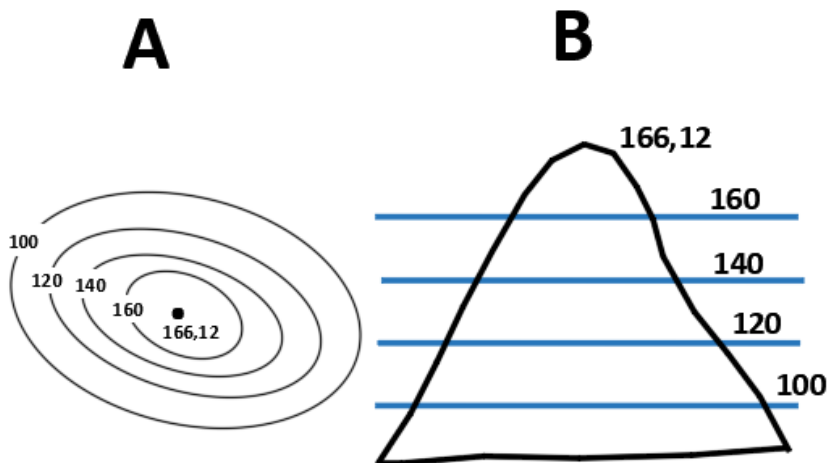
Essa fórmula representa o volume entre duas cotas consecutivas.

No exemplo abaixo existe um terreno representado por curvas de nível (Figura 139A) e seu correspondente perfil (Figura 139B). Considerando-se que a área da cota 100 = 1000 m²; da cota

120 = 900 m²; da cota 140 = 800 m²; e da cota 160 = 700 m², deseja-se descobrir o volume da cota 100 até o cume. Então, dividindo-se em vários volumes tem-se que: V1 = cota 100 à cota 120; V2 = cota 120 à cota 140; V3 = cota 140 à cota 160 e V4 = da cota 160 ao cume 166,12. Assim, o volume total será igual à soma de todos os volumes encontrados.

$$V_t = V_1 + V_2 + V_3 + V_4$$

Figura 139 – Curvas de nível em A representadas no perfil em B.



Fonte: Autores.

<p>Para V1:</p> <p>Área da cota 100 = 1000 m² Área da cota 120 = 900 m²</p> $V1 = \frac{1000 + 900}{2} \times 20 = 19000m^3$	<p>Para V2:</p> <p>Área da cota 120 = 900 m² Área da cota 140 = 800 m²</p> $V2 = \frac{900 + 800}{2} \times 20 = 17000m^3$
<p>Para V3:</p> <p>Área de cota 140 = 800 m² Área da cota 160 = 700 m²</p> $V3 = \frac{800 + 700}{2} \times 20 = 15000m^3$	<p>Para V4 (fórmula de um cone):</p> <p>Área da cota 160 = 700 m²</p> $V4 = \frac{700 \times 6,12}{3} = 1428m^3$
<p style="text-align: center;">VT = V1+V2+V3+V4 = 52428 m³</p>	

EXERCÍCIOS DE FIXAÇÃO

1) Calcule o volume de uma montanha de cume igual a 196,3 m, com equidistância de 30 m entre as curvas. A área na cota 100 = 1800 m²; área na cota 130 = 1600 m²; área na cota 160 = 1000 m²; e área na cota 190 = 800 m².

2) Calcule o volume da bacia hidráulica correspondente a um lago de cota 74 m no ponto mais baixo e o nível da água está na cota 85 m. A área na cota 90 = 800 m²; área na cota 85 = 900 m²; área na cota 80 = 1000 m²; e área na cota 75 = 1200 m².

PARTE 3

TOPOGRAFIA APLICADA À AGRICULTURA

CAPÍTULO 17

AGRICULTURA DE PRECISÃO

1. AGRICULTURA DE PRECISÃO E A SOCIEDADE

Agricultura de Precisão é uma inovação bastante interessante e promissora para os dias atuais, pois no contexto de crescente do avanço populacional, onde a população mundial está chegando a 8 bilhões de habitantes, os ideais de meio ambiente vem tornando-se cada vez mais imprescindíveis para o ser humano e o espaço de terra o torna cada vez mais competitivo e valorizado entre os diversos setores de uso como florestas, agricultura e construção civil, no qual cada setor deve aproveitar melhor seu próprio espaço, sendo assim, satisfazendo suas próprias necessidades, em harmonia entre si, e em conformidade com o meio ambiente.

A Agricultura de Precisão é uma ciência que tem como objetivo ampliar horizontes na produção agrícola trazendo aos produtores, situações que estão fora de sua capacidade de gerenciar, de forma convencional, trazendo opções sustentáveis,

econômicas e contribuindo para a sociedade produtos de melhor qualidade com o mínimo de agressão ao meio ambiente, tornando seus produtos valiosos e que visa a saúde e o bem estar da população.

Nesse sentido, o uso de agrotóxicos de forma indiscriminada e o conceito de produtos mais saudáveis nos traz pensar, e de forma rápida, na transformação mundial da agricultura em cultivos mais aprimorados, com gerenciamentos mais adequados e de grande valor econômico para a sociedade e o estado.

É de se pensar que com a Agricultura de Precisão podemos aumentar a produtividade diminuindo os espaços de cultivo e maximizar sua qualidade. Então, países com espaços menores de cultivo já investem bastante nessa ciência e isso pode se tornar um grande problema para países considerados produtores convencionais e que usam sua grande extensão para tal. Nesse sentido, e com tanta tecnologia para todos os ramos, o tempo de mudar o pensamento produtivo é agora ou pode-se lamentar e não sermos capaz de acompanhar outras sociedades, devido ao uso insistente de modos convencionais de cultivo.

A sociedade como um todo, cobra de ações políticas e científicas para que os avanços tecnológicos se equiparem as necessidades dela, inclusive que o alimento que hoje é suficiente ao

ser humano, porém é mal distribuído, tendo em vista, regiões apresentam, ainda, situações de fome e descaso, mesmo com bastante alimento sendo produzido, porém muitos deles vão para o lixo e não estão chegando a mesa do consumidor.

A Agricultura de precisão é uma possível saída econômica, pois além de ter como princípio a preservação ambiental, aumento da qualidade do alimento e agregação de valor, apresenta potencial para aumento produtivo, gerando muitas possibilidades de renda e contribuição para aumento da distribuição do alimento para a sociedade, como um todo.

2. HISTÓRIA e CONCEITOS

2.1 História

No início da civilização o homem deixou de ser nômade, onde caçava, pescava e extraía alimentos da terra para seu sustento e virou sedentário. No sedentarismo implantou a Agricultura pela primeira vez, pois o alimento estaria ficando escasso e havia a necessidade de criar técnicas para a sua sobrevivência. A primeira técnica foi o uso da Topografia para o cultivo, pois na região do rio Nilo havia diversas enchentes que causavam danos a população e à Agricultura. O primeiro passo foi afastar o cultivo a beira do rio, pois

o local apresentava ótima umidade para o cultivo, porém ocorriam duas cheias anuais que acabam com a plantação e traziam danos irreparáveis aos egípcios. Foi aí que através da declividade fez-se o primeiro sistema de irrigação, através de sulcos e inundações e pôde-se afastar do rio, inclusive dando a possibilidade de aumentar a área de produção.

Desde então, o homem foi aprimorando a maneira de cultivar, fazendo cruzamentos entre espécies, lutando contra pragas e observando as doenças, pois tiveram épocas que não se sabiam o que matavam as plantas sem serem as pragas. Imaginava-se, inclusive, que era algum castigo divino à população.

O melhoramento de cultivo foi se enriquecendo com objetivo único de aumentar a produção, até os anos 1900 nada se falava de proteção ao meio ambiente, paladares mais aprimorados como o da uva e café e que todo terreno teria a mesma característica na mesma propriedade.

Foi aí que em 1929 os pesquisadores Linsley e Bauer, em Illinois/EUA observaram que existia uma diferença entre a produção de um espaço para o outro e quiseram verificar, pois para eles tudo foi realizado de maneira igualitária. Mas foi descoberto que existiam regiões na mesma propriedade que apresentavam acidez diferenciada e para tanto eles tinham os valores, mas não sabiam

atuar diferente, pois fizeram poucas amostras. Pois imaginei 5 amostras de pontos diferentes como eles iriam atuar? Até onde iria o raio de atuação para correção do solo para aquela amostragem? Então eles fizeram mais amostragens e começaram a criar um mapa de acidez do solo e é considerado o mapa mais antigo registrado até o momento de agricultura de precisão.

Porém, pouco se deu importância para tal coisa durante os próximos 50 anos até que na década de 1980 houve uma grande revolução quanto a isso. Pesquisadores da área de Ciências de Solos da Universidade de Minnesota, verificaram a variação espacial do fósforo no cultivo dando origem também a variação espacial de produtividade, foi a aí que surgiu a Sociedade Internacional de Agricultura de Precisão (ISPA), através do Congresso Internacional de Agricultura de Precisão.

Mas a agricultura de precisão teve seu primeiro avanço na década de 1990 quando o governo americano liberou o uso do GPS com determinado erro proposital. Onde na época o erro de um sinal de GPS poderia ser em torno de 100 m, mas somente na década de 2000 o erro foi retirado e sua exatidão chega a milímetros em aparelhos apropriados para tal acurácia.

Apesar do primeiro mapa de produtividade derivado de um monitor de rendimento ter sido na Alemanha, os Estados Unidos

sempre lideraram a Agricultura de Precisão do mundo com aproximadamente 90% de toda produção usando agricultura de precisão, principalmente para cultivo de grãos como soja e milho.

No Brasil a primeira aplicadora com taxas de aplicação variadas ocorreu na década de 2000, porém sempre a Agricultura de Precisão foi estigmatizada, de forma negativa, como um gerenciamento para grandes terras, de difícil acesso financeiro e de grande tecnologia o que afastam os produtores de ao menos pensar nessa ideia de gerenciamento. Esses conceitos são de pura inverdade e o veremos mais a seguir que Agricultura de Precisão poderá estar acessível a todos, desde que, tenha muita vontade de aprender e mergulhar nesse mundo fascinante.

2.2 Conceito

A Agricultura de precisão é um gerenciamento agrícola, onde se trabalham três variedades: as qualidades agrícolas como espécie, variedade, insumos, produção, produtividade e qualidade dos produtos, tudo isso variando de acordo com cada espaço, pois cada pontos tem uma particularidade diferente como solo, clima, variando com o tempo. Por isso, podemos dizer que é um gerenciamento agro-espaço-temporal ao contrário da convencional

que é uma técnica apenas agrícola, onde o espaço e tempo pouco influenciam

Além disso, a maneira de atuar influencia nos resultados, pois na agricultura de precisão atuamos de forma heterogênea para obtermos resultados homogêneos, pois o espaço e tempo influenciarão na atuação agrícola, de forma heterogênea.

Obviamente, quando conseguimos que se todas as necessidades das plantas sejam atingidas ela chegará ao máximo que sua genética permitirá e assim, todas as plantas terão o mesmo resultado chegando ao limite genético, então usando tratamentos diferenciados de acordo com suas necessidades teremos resultados homogêneos, onde os produtos estarão tecnicamente iguais e supridos de seu potencial máximo genético.

Na Agricultura de Precisão podemos atuar em cada planta de acordo com a necessidade isolada dela, pois cada uma tem sua própria identidade que são as coordenadas. Pelas coordenadas quer seja local, geográfica ou aleatória as plantas se diferenciam umas das outras. As coordenadas para uma planta é a mesma coisa que um código de rastreio para o animal, pois ali estarão todas as informações no código, porém na planta ela representa apenas um número, pois as informações se colocarão em um mapa de rendimento, temático ou de produtividade.

Uma das causas que mais influenciam negativamente na ideologia de implantar a Agricultura de Precisão é o mito de ser um gerenciamento agrícola para ricos, terras grandes e tecnologias. É óbvio que a Agricultura de Precisão poderá precisar de tecnologia, mas nem tudo é assim, pois o conceito é diferente, como abordamos acima.

Como vimos, atuamos de forma heterogênea para obter resultados homogêneos usando a relação agro-espaco-tempo. Ora, se o conceito é apenas esse podemos dizer que não há necessidade de tecnologia de ponta para fazermos a Agricultura de Precisão. Isso nos invoca a dizer que se fizermos um pensamento paralelo de um pequeno cultivo em nossa residência de 2 plantinhas quaisquer, onde uma aparenta apresentar mais necessidade de água e a outra não. Obviamente que iremos colocar água na que necessita de mais água e na outra menos. Nesse sentido estamos aplicando a Agricultura de precisão, pois estamos atuando de forma diferenciada para atingir as necessidades de cada planta e vamos obter resultados iguais para todas. Se aumentarmos nosso plantio de 2 plantinhas para 2000 perderemos toda a capacidade de gerir, como geríamos antes e temos que recorrer a Tecnologia para dar conta da tal situação. Então, podemos concluir que a essência da

Agricultura de Precisão não é apenas ligada a tecnologia, mas podemos precisar dela para tornar viável a execução.

Então, não podemos confundir tecnologia com Agricultura de Precisão. Às vezes usamos uma tecnologia de ponta, porém não estamos tratando as plantas ou pequenos talhões de forma diferente. Nesse caso, estamos usando apenas a tecnologia pura.

Um exemplo disso seria usar irrigação que está programada para ligar determinada quantidade de tempo em determinadas vezes ao dia. Isso apenas é tecnologia, pois não estão tratando as plantas de forma diferente.

Outro exemplo que podemos citar é tratar as plantas como seres humanos. Cada um necessita de um tipo de alimentação ou medicação diferente e é assim que atuamos com a Agricultura de Precisão. Já na convencional se usa apenas pequenas amostragens para tentar representar a população inteira.

Obviamente, os custos para fazer isso são bem superiores e devem ser recompensados com maior produtividade, como por exemplo trigo e milho ou aumento na qualidade do produto, como por exemplo uva e café e, ainda, diminuição no uso de agrotóxicos diminuindo o custo de produção e melhorando o meio ambiente.

Outra questão se dá pelo tamanho, como visto anteriormente, existem algumas culturas que não necessariamente

aumentar a produtividade seria seu principal foco. Um exemplo desses é uva, onde é uma cultura que necessita extremos cuidados e é possível cultivar em pequenas áreas, dando assistência especial a cada planta.

O que mais assusta na Agricultura de Precisão seria realmente o custo de implantação que requerem equipamentos, amostragens, softwares, máquinas que vão aumentar no valor final dos produtos, descontando o ganho econômico de agrotóxicos que diminuirá e o rendimento de produtividade e/ou qualidade que se terá ao final do ciclo. Mas tudo isso deve ser estudado e feito um plano de gerenciamento por um profissional competente e com experiência no ramo da Agricultura de Precisão.

No que se diz aos impactos ambientais a Agricultura de Precisão apresenta diversos fatores interessantes, pois se há um mapa informando os lugares onde a planta está sendo atacada, poderá se fazer um trabalho utilizando agrotóxicos apenas nas plantas que sofreram os ataques e em volta de forma preventiva, não necessitando utilizar em todo plantio. Isso gerará economia no gasto com esses insumos e diminuirá os impactos ambientais ocasionados pelo uso indevido destas substâncias maléficas. Além disso, possibilitará uma menor resistência às pragas e doenças ocasionadas pelo mal-uso.

A meu ver Agricultura de Precisão vem como uma possibilidade intuitiva de retirar o máximo possível que a terra e a genética podem disponibilizar trazendo retornos econômicos, ambientais e sustentáveis, possibilitando uma infinidade de possibilidades no seu uso.

É verdade que para se usar a Agricultura de Precisão necessita um bom conhecimento de gerenciamento, planejamento e administração rural, estudos recentes demonstram que o uso da Agricultura de Precisão no Brasil está atrelado ao nível de conhecimento e grau de instrução e isto requer incentivos governamentais e aperfeiçoamentos através de cursos para ensinar o modelo de gestão da técnica.

Usar os fatores de atuar de forma diferente nos faz pensar que podemos usar da maneira que nossa imaginação e condições atuem para que alcancemos os objetivos. Dizer que a Agricultura de Precisão é uma técnica de grandes propriedades e voltadas apenas para proprietários com condições financeiras mais favorecidas é um grande equívoco. Hoje em dia quando se fala em Agricultura de Precisão, para muitos também é pensar em tratores de última geração e drones, e como viram os conceitos acima, é muito mais do que isso possibilitando de acordo com a imaginação do gerente agrícola. Muitas máquinas, equipamentos e softwares estão ao

dispor na Agricultura de Precisão e são neles que vamos focar mais a seguir.

3. INSTRUMENTOS

Os instrumentos utilizados na Agricultura são muito diversos e dividem-se em: sensores, máquinas, veículos não tripulados, softwares, implementos e instrumentos de precisão, destes alguns podem ser conectados a outros instrumentos dentro do mesmo grupo ou não.

Nos sensores temos dois tipos: diretos e indiretos. Os indiretos são aqueles que se utilizam de imagens de satélite e câmeras fotográficas. As de satélite permitem uma boa cobertura de área e possibilita estudo de condições vegetativas e de pragas e doenças, este último através de espectro infravermelho termal. Porém, esses sensores através de satélite apresentam muitas desvantagens como preço de imagem, cobertura física por nuvens, falta de cobertura no dia de interesse e resolução baixa, mesmo com instrumentos de alta resolução para o tipo de sensor, variando de 20 m a 0,6 m o pixel. Já sensores indiretos através de câmeras, principalmente acopladas a VANTS, apresentam menor custo por imagem, resolução 4k, cobertura a hora e na altura que desejar,

baixa manutenção e valor baixo de compra de equipamento e possibilidade de estudos das condições vegetativas e fitopatogênicas, a depender do tipo de câmera. Este, sem dúvidas é um tipo de sensor que está substituindo os sensores por satélite para este devido fim, pois em todos os quesitos apresenta maior vantagem.

Já nos sensores do tipo direto, ou seja, aqueles que leem o objeto alvo através de sua reflectância e absorbância e como produto final não gera uma imagem, mas gera um número são de extrema importância para a Agricultura de Precisão. Com eles são possíveis diversos serviços, como obter o teor de clorofila das folhas, teores de açúcares das frutas, como por exemplo na uva, condutividade elétrica do solo, pH, umidade do solo, entre diversas finalidades e tudo isso sem a necessidade de exames laboratoriais e sem destruir os alimentos. Esse sem dúvidas, é o melhor e mais intuitivo instrumento quando precisamos aprimorar a qualidade final do fruto, como uva, café e cana-de-açúcar.

Existem diversas máquinas, mas os tratores com monitor de produtividade e aqueles que fazem aplicação de insumos em taxas variadas são os que mais se destacam nesse sentido. Eles são essenciais e necessitam desses dois itens importantíssimos: softwares e instrumentos de precisão.

Dos instrumentos de precisão destaca-se o GNSS, formado pelos sistemas GPS e GLONASS, ambos possuindo 24 satélites em suas constelações e que dão uma verdadeira acurácia ao mapa temático criado. É importante salientar que o uso de GNSS de navegação não apresenta importância para a Agricultura de Precisão, pois não apresentam antenas capazes de detectar um dos sinais emitidos pelos satélites, diminuindo e muito sua acurácia, chegando no Brasil a apresentar erros que variam de 10 a 20 metros na planimetria. Já GNSS de precisão que são bem mais caros que os de navegação atrelados a tecnologia de RTK, onde a base fica fixa em um local da propriedade e a outra fica em movimento com o trator darão resultados bastantes importantes com erros que variam na faixa de milímetros e isso dá uma segurança na aquisição e armazenamento dos dados.

Os softwares que são bem importantes ligados ao conjunto de trator, GNSS representam papel fundamental na formação dos mapas quer seja de produtividade, de solo, de estimativas, de doenças e de várias situações que deverão ser analisadas pelo usuário que fará as análises e atuação no gerenciamento do processo. Esses softwares deverão conter respectivos banco de dados espaciais para as coordenadas e atreladas a essas coordenadas deverão possibilitar ao usuário de forma automática

ou manual a inserção de valores correspondentes a cada ponto de coordenadas. Esses valores poderão ser quantitativos ou qualitativos. Quantitativos poderão se destacar teores de fósforo, potássio, produtividade, umidade do solo, condutividade elétrica, teor de açúcar, entre outros e os qualitativos, como por exemplo podemos citar ter ou não ter determinada doença

Dos implementos que poderão ser acopladas as máquinas existem centenas deles e podemos citar aqueles que aplicam insumos agrícolas e que coletam os alimentos.

Também nesse sentido, a Agricultura de Precisão poderá estar especialmente atrelada a plantas em um determinado espaço, como também atreladas dentro da própria planta cada elemento ser estudado de forma diferente, como por exemplo, um pé de manga, onde nele cada fruto vai ser estudado de forma diferenciada, inclusive na hora da colheita.

Existem também os aviões para fotografias aéreas, estes estão perdendo cada vez mais mercado, visto que, sua aquisição é muito cara, além da manutenção e mão-de-obra extremamente qualificada e com muito menor eficiência e estão sumindo cada vez mais devido ao advento dos VANTS.

E por último e não menos importante temos os veículos aéreos não tripulados – VANTS. Os VANTS são divididos em três tipos: aviões, drones e helicópteros.

Os helicópteros foram bastante usados na Agricultura de Precisão, mas a cada dia está perdendo campo para os aviões não tripulados e drones. Os aviões não tripulados, comumente chamados de VANTS, porém VANTS são todos os três tipos de veículos não tripulados citados acima, são instrumentos similares a aviões comerciais e que apresentam maior preço de aquisição, maior autonomia e velocidade de voo são indicados para grandes áreas e necessitam de um aprendizado muito superior em seu manuseio do que os drones.

Os drones, oriundos da palavra zangão, nomeado pelo zumbido que faz em seu uso são formados unicamente por instrumentos não tripulados de 4 ou 8 motores e que possui diversas funções, dentre elas podemos destacar a possibilidade de estudo da cobertura vegetativa do cultivo e estudo sobre as condições fitopatológicas do lugar. É de se considerar que os drones dependem quase que exclusivamente da câmera para sua eficiência para atingir os estudos das condições vegetativas e fitopatológicas, porém existem estudos que os drones já aplicam insumos, como por exemplo agrotóxicos, porém hoje é algo bastante futurista, visto

que, ele comporta pouco peso em seu corpo e autonomia de voo baixa e serão necessários mais aprimoramentos quanto ao drone, antes mesmo de investir na questão agrícola.

Entre os dois mais importantes VANTS: aviões não tripulados e drones. Seu uso é uma questão de escolha. Caso o gerente agrícola tenha terras muito grandes o uso dos aviões parecem ser a solução mais viável para tal serviço, devido a sua autonomia de voo, visto que os drones, em sua maioria, apresentam apenas 15 minutos de uso de suas baterias. Já em pequenas áreas os drones são mais interessantes, pois requerem menores estudos de seu manuseio e seu preço de aquisição é bem menor que os aviões não tripulados. Ambos, suas câmeras apresentam uma estabilidade incrível e sua resolução vai depender do tipo de câmera acoplada e não do próprio instrumento.

Há ainda um segmento muito interessante e bem customizado para drones que é construí-lo através de tecnologias pré-existentes, como por exemplo, os arduínos. Esses materiais possuem vantagem em construir de acordo com a necessidade e com um custo bem mais reduzido do que a aquisição de um drone de marca. Porém, se tem a desvantagem de que necessita um determinado conhecimento para a construção, inclusive para a

estabilidade, já que a câmera necessita de estabilidade para apresentar um bom resultado.

4. ATUAÇÃO DO PROFISSIONAL

A atuação do profissional na Agricultura de Precisão se dá por quatro etapas bastante definidas: preparo da propriedade, aquisição de dados, interpretação e intervenção.

O preparo da propriedade se dá por toda plantação ser realizada de forma onde as plantas podem ser destacadas uma das outras através de coordenadas e será atribuído a cada uma um ponto de coordenada.

Após o preparo se faz o mapeamento da propriedade para então chegar na aquisição de dados corre quando o gerente recolhe as características agrônômicas da planta-solo e atribui a cada coordenada um valor agrônômico, como por exemplo, teor de clorofila.

Após a coleta dos dados e mapeamento da questão, esses dados são levados para um escritório para discussão do problema e onde ocorrerá as intervenções para tratar as plantas de acordo com suas necessidades, trazendo resultados esperados.

O profissional gerente da Agricultura de Precisão tem que possuir uma característica intuitiva e ser bastante decisivo nos processos de atuação na lavoura. Esse profissional fará com que haja o mínimo de erros possíveis na coleta e armazenamento de dados e sua intervenção terá caráter de otimizar a produtividade do cultivo e/ou qualidade do fruto em questão, respeitando as leis ambientais e sendo o profissional que será fator diferenciado da produção.

5. CULTIVOS

Dos cultivos que se utilizam da Agricultura de Precisão podemos destacar dois grupos bastante importantes: culturas que necessitam como principal fator a produtividade (grupo 1) e aumento da produção e os cultivos que necessitam como principal fator melhora na qualidade físico-químicas dos frutos (grupo 2).

A Agricultura de Precisão poderá ser feita em qualquer cultura, visto que, o tamanho da terra, tecnologia e interesses em seu principal produto a afetam. Culturas que ainda não possuem tradição com a Agricultura de Precisão podem ser beneficiada com o uso de uma alternativa similar já implantada em outras culturas, como por exemplo, transpor uma técnica da Manga, onde já é consolidada o uso da Agricultura de Precisão para Goiaba, que

pouco se conhece sobre o uso da Agricultura de Precisão, mas que possuem as mesmas características de interesse, quanto ao fruto.

Nos cultivos do grupo 1 que são os mais antigos e usados e desse grupo vem o conceito errado de que a Agricultura de Precisão são para grandes terras apenas, esses são formados por culturas de todos os tipos que o principal interesse são a produção e produtividade, dentre eles se destacam o milho, soja, trigo, sorgo, aveia, entre outras culturas.

Já no grupo 2 são culturas que a produção e produtividade não é seu principal fator, mas sim a qualidade dos seus frutos, e são neles que espelhamos que a Agricultura de Precisão não são apenas para grandes terras. De todos os cultivos que interessam na qualidade mais do que na quantidade, se destacam a uva para fabricação de vinhos e o café para fabricação de cafés gourmet, cultivados de forma especial, e assim tratados por quem os vende. Essas duas culturas falaremos mais a seguir.

5.1. Agricultura de precisão no café

A cafeicultura é um cultivo bastante antigo e o café é considerado como a segunda bebida mais consumida do mundo, perdendo apenas para a água.

Existem mais de 100 espécies de cafeeiro, das quais se destacam duas: arábica e conilon. Ambas as espécies são originárias da África e se diferem bastante ao produzir o fruto principal, o café. O café conilon é originário do Sudão do Sul e entre suas principais características apresenta maior amargura, menor quantidade de açúcar, o dobro de cafeína que o café arábica e composição mais encorpada do que o arábica. É cultivado em regiões mais quente e sua planta apresenta vários troncos.

Já o café arábica, originário da Etiópia, também chamado de café gourmet, apresenta maior quantidade de açúcar, menor quantidade de cafeína, sua composição é mais mole e sua planta é formada por apenas um tronco. Seu cultivo dar-se por locais mais frios, com elevadas altitudes e suas características são atenuadas pelo sombreamento, clima e fertilização do solo.

Além dessas características inerentes a planta, solo e clima o manejo da agricultura, colheita e preparo também influencia bastante na qualidade final do café.

Características como acidez, corpo, açúcar, amargura, seleção de grãos na colheita, tipo de processamento e torra interferem bastante no sabor.

Com essas características importantes e desejáveis aparece a Agricultura de Precisão para dar suporte ao produtor para se ter

produtos de melhor qualidade, dando a quantidade necessária de fertilizantes para se obter um ótimo crescimento vegetativo e ordenado, transporte de componentes importantes, como o açúcar e sólidos solúveis, de forma adequada, ordenada e bem distribuída na planta. Além dos fertilizantes o solo pode ser beneficiado fazendo as aferições de pH, condutividade elétrica, entre outros.

As análises dos frutos também podem ser realizadas por diversos instrumentos como sensores diretos que poderão aferir a quantidade de açúcar, sólidos solúveis, acidez, maturação, entre outros e a possibilidade de conduzir o processo de colheita de forma adequada e uniformizada.

Além disso, muito se usa na Agricultura de Precisão com o mapeamento de pragas e doenças no cultivo do cafeeiro através de veículos não tripulados, entre outras situações.

Muitas possibilidades podem ocorrer com o uso da Agricultura de Precisão, pois as possibilidades são infinitas e as propriedades de um bom café vão além do campo e invadem todas as classes sociais, no Brasil e no mundo

Então, o cultivo do café é e poderá ser uma boa perspectiva para o avanço e aprimoramento da Agricultura de Precisão no Brasil, já que é uma cultura que requer bastantes cuidados e seu público é bastante exigente em relação à qualidade do produto, e seu cultivo

está bastante distribuído no Brasil, atingindo diversos estados e regiões do país.

5.2 Agricultura de precisão na uva

O cultivo da uva apresenta sua origem desde muito antes do nascimento de Cristo. Ao contrário do café, seu cultivo é destinado a diversos produtos como a uva de mesa, uva passa, sucos, iogurtes, refrescos e o principal para a Agricultura de Precisão, o vinho.

Existem diversas espécies de uvas, mas as duas que mais se destacam são a *Vitis vinífera* e *Vitis labrusca*. Esta última é cultivada em regiões mais quentes, como o semiárido nordestino e apresenta qualidade inferior e suas características são pouco pronunciadas com o *terroir*.

Já a *Vitis vinífera*, também chamada de uva fina, é cultivada em regiões mais frias e suas latitudes de cultivos são de 30º a 50º Norte e 30º a 45º no hemisfério sul. Apresenta diversas variedades diferentes como Carbenet Franc, Bordeaux, Carbenet Sauvignon, Malbec, Merlot, Petit Syrah, Petit Noir, Syrah para vinhos tintos; Chardonnay, Pinot Blanc, Sauvignon Blanc para vinhos brancos e Milleau e Terreau para vinhos rosados.

Os interesses gastronômicos da uva para vinho vão desde a forma de condução de seu cultivo até mesmo a forma de servir e preparar os pratos.

Para tanto, as uvas necessitam de cuidados especiais como a incidência de luz solar nas bagas, podas, monitoramento de pragas e doenças, cuidados na qualidade e fertilidade do solo, colheita e transporte até a vinícola.

A Agricultura de Precisão vem como forma de gerenciamento para ajudar no cultivo, colheita e transporte da uva para dar suporte as características necessárias para dar qualidade ideal ao vinho, como corpo, adstringência, teores de sólidos solúveis, açúcar, acidez e qualidades peculiares àquela região e forma de cultivo.

Muitos instrumentos como sensores diretos para aferição de clorofila, quantidade de açúcar, pH do solo, robôs para análise de doença, qualidade e colheita da planta são utilizados hoje em dia para dar suporte ao plantio. Lembrando que alguns fatores tradicionais, como por exemplo, colher de forma manual, pisar nas uvas para elaboração do mosto são técnicas que também valorizam a procedência e qualidade do vinho, agregando a eles valor.

O vinho é uma bebida se não for a mais importante em relação ao que a terra e o clima podem dar para ela, *terroir*, e

considerada de grande importância histórica, social e filosófica. Apreciar um bom vinho vai muito mais do que beber, é mergulhar no universo de trabalho e dedicação que ocorreu para ele ser elaborado e, investir nessas características são bastante importantes e a Agricultura de Precisão se deixa oportuna para tal cultura.

Então, o cultivo da uva é uma realidade de Agricultura de Precisão em duas regiões principais de cultivo no Brasil: Serra Gaúcha e Petrolina. É uma cultura que requer bastantes cuidados e seu público é bastante exigente em relação a qualidade do produto, inclusive muito mais exigente do que o próprio café.

REFERÊNCIAS

ANATEL. AGÊNCIA NACIONAL DE TELECOMUNICAÇÕES. REGULAMENTAÇÃO DE VANTS. Disponível em: <https://www.anatel.gov.br/institucional/noticias-destaque/2-uncategorised/1485-drones-devem-ser-homologados-para-evitar-interferencias>. Acessado em: 14/03/2020.

BERNARDI, J. V. E.; LADIM, P. M. B. Aplicação do Sistema de Posicionamento Global (GPS) na coleta de dados. Universidade Federal de Rondônia. 2002.

BERNARDI, A. C. de C.; NAIME, J. de M.; RESENDE, A. V.; BASSOI, L. H.; INAMASU, R. Y. Agricultura de Precisão: Resultados de um Novo Olhar. Embrapa. Brasília, 2014.

COELHO JUNIOR, J. M.; ROLIM NETO, F. C.; ANDRADE, J. S. C. O. Topografia Geral. 1 ed. Recife, Editora UFRPE, 2014.

COMASTRI, J. A. & GRIPP JR. J. Topografia aplicada: Medição, divisão e demarcação. Viçosa: UFV, 1998.

DOUBEK, A. Topografia. Curitiba: Universidade Federal do Paraná, 1989, 205p.

ESPARTEL, L. Curso de Topografia. 9 ed. Rio de Janeiro, Globo, 1987.

GARCIA, G. J. & PIEDADE, G. R. Topografia aplicada às ciências agrárias. 5. ed. São Paulo, Nobel, 1989. 256 p.

LAGO, I. F. do; FERREIRA, L. D. D.; KRUEGER, C. P. GPS E GLONASS: Aspectos teóricos e aplicações práticas. Boletim de Ciências Geodésicas, Curitiba, v.8, n.2, p. 37-53, 2002.

MAZOYER, M.; ROUDART, L. História das Agriculturas no Mundo. Do Neolítico à crise contemporânea. São Paulo, Editora UNESP, 2008.

MCCORMAC, J. Topografia. 5 ed. Rio de Janeiro, Editora LTC, 2007.

MOLIN, J. P.; AMARAL, L. R. do; COLAÇO, A. F. Agricultura de Precisão. Editora Oficina de Textos. 1Ed. São Paulo, 2015.

Museu de Topografia Prof. Laureano Ibrahim Chaffe. Museu de Topografia Departamento de Geodésia – IG/UFRGS. Disponível em: <http://www.ufrgs.br/igeo/m.topografia>. Acesso em: 19/01/2014.

RBACE – ANAC -REGULAMENTO BRASILEIRO DA AVIAÇÃO CIVIL ESPECIAL RBAC-E nº 94, 2017. Disponível em: https://www.anac.gov.br/assuntos/legislacao/legislacao-1/rbha-e-rbac/rbac/rbac-e-94/@@display-file/arquivo_norma/RBACE94EMD00.pdf. Acessado em: 14/03/2020.

NBR13133 – Normas para Levantamento Topográfico. ABNT. 1994.

VALENTINE, T. A Grande Pirâmide. Rio de Janeiro: Nova Fronteira, 1976. Pré-história, História antiga.

VEIGA, L. A. K.; ZANETTI, M.A.Z.; FAGGION, P. L. Fundamentos de Topografia. Universidade Federal do Paraná. 2012.

TOPOGRAFIA GERAL. 2ª ED.

Este livro é destinado a pessoas que tenham interesse em conhecer, aprender e desenvolver novos conhecimentos de Topografia. É voltado desde o público iniciante até os mais avançados na área de Topografia. Esta obra informa de maneira clara os passos da Topografia clássica e moderna começando desde sua história. Seguimos uma orientação pedagógica bastante criteriosa mostrando passo-a-passo de como se obter o conhecimento da Topografia através de aulas práticas e teóricas. É indicado à alunos de Engenharia Agrícola, Engenharia de Agrimensura, Engenharia Agrônômica, Engenharia Ambiental, Engenharia Cartográfica, Engenharia Civil, Engenharia Florestal, Engenharia de Pesca, Técnico em Edificações, Técnico em Saneamento, Técnico em Topografia e Zootecnia.

José Machado Coelho Júnior
Fernando Cartaxo Rolim Neto
Júlio da Silva C. O. Andrade
2020

