



MINISTÉRIO DA CIÊNCIA E TECNOLOGIA
INSTITUTO NACIONAL DE PESQUISAS ESPACIAIS

Disciplina: Introdução ao geoprocessamento

Aluno: Hilton Luís Ferraz da Silveira

Registro: 136603

Proposta de trabalho

A incorporação de novas técnicas e metodologias ao geoprocessamento nos últimos anos tem-se tornado crescente, acompanhando o desenvolvimento dos sistemas computacionais e da popularização dos softwares e aplicativos que lidam com a informação georreferenciada. Embora as discussões e os trabalhos que objetivam determinar classes e atributos de solos não sejam novos, tem ganho nova ênfase nos últimos anos, a ciência do solo (principalmente nas áreas da pedologia) também tem incorporado ao seu arcabouço metodológico novas ferramentas matemáticas naquilo que ficou conhecido como Mapeamento Digital dos Solos. Entretanto, surge a necessidade da discussão franca e objetiva do quanto os novos sensores, técnicas e metodologias podem realmente auxiliar nos trabalhos de levantamento e mapeamento de solos.

Um dos aspectos analisados nas legendas de solos é a declividade, mensurada em faixas classes. Esta informação é de suma importância nas avaliações agrícolas por constituir-se como fator limitante a mecanização em alguns casos, ou no cuidado com os processos erosivos em outros. Nos mapeamentos tradicionais, o pedólogo avalia o ambiente e deduz, por meio de seu conhecimento empírico, as classes de relevo e sua proporção dentro de cada unidade de mapeamento. Novos sensores e técnicas podem ajudar a reduzir o caráter subjetivo desta análise melhorando sua qualidade, o custo e a rapidez do mapeamento. Desta forma, o objetivo deste trabalho é realizar o estudo comparativo entre as classes de declividade descritas nas legendas de solos dos mapeamentos tradicionais (utilizando o mapa de solos gerado pelo Zoneamento Agroecológico de Alagoas na escala 1:100.000) e as classes de declividade geradas pelo Shuttle Radar Topography Mission (SRTM) e avaliar suas divergências e convergências, expondo seus benefícios e limitações.