

Engenharia Agrícola

PET INOVA - Concepção e desenvolvimento de pesquisa

Gabriel Hiroki Fuwa - 4 módulo de Engenharia agrícola, UFLA, bolsista PET.

Eduardo Martins Villela - 4 módulo de Engenharia Agrícola, UFLA, bolsista PET.

Rafael de Oliveira Faria - Orientador DEA, UFLA. - Orientador(a)

Resumo

O setor agrícola brasileiro enfrenta desafios relacionados à escassez de mão de obra qualificada, à dificuldade de transferência de conhecimento entre gerações e à limitação de recursos tecnológicos. A modernização das atividades no campo exige profissionais capazes de lidar com máquinas, sistemas de irrigação e processos produtivos avançados, o que amplia a necessidade de iniciativas voltadas para a capacitação e inovação. Nesse contexto, o projeto PET Inova tem como finalidade estimular a autonomia acadêmica e a formação científica dos estudantes do curso de Engenharia Agrícola, aproximando-os das demandas reais do mercado de trabalho e do setor produtivo. A metodologia do projeto envolveu etapas de levantamento de demandas junto a profissionais do agronegócio, pesquisas bibliográficas para embasamento teórico, consultas a docentes e especialistas, além da elaboração de projetos de pesquisa fundamentados nos problemas identificados. O trabalho resultou na identificação de gargalos relevantes na qualificação profissional, especialmente na operação de equipamentos modernos e do repasse de conhecimento dos trabalhadores mais experientes para os menos experientes. Além do fortalecimento do vínculo entre estudantes, professores e profissionais do mercado, e a ampliação das competências de análise crítica, planejamento e execução de pesquisas entre os participantes. Conclui-se que o PET INOVA representa uma iniciativa estratégica para a formação de engenheiros agrícolas mais preparados e alinhados com as demandas contemporâneas.

Palavras-Chave: mercado de trabalho, capacitação, agronegócio.

Instituição de Fomento: Programa de Educação Tutorial

Link do pitch: <https://youtu.be/jLdjOZzagUU?si=vwSQGCjK4GzGo5dl>