

Grupo de Automação Industrial (GAIIn-2007)

Linhas de pesquisa :
Robótica Móvel
Processos metalúrgicos
Falha em válvulas de controle



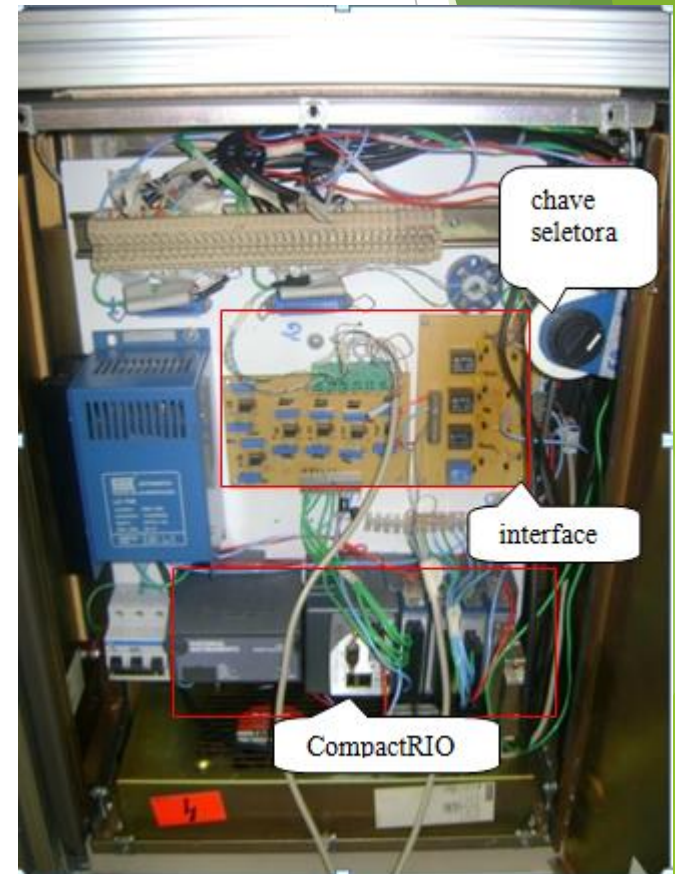
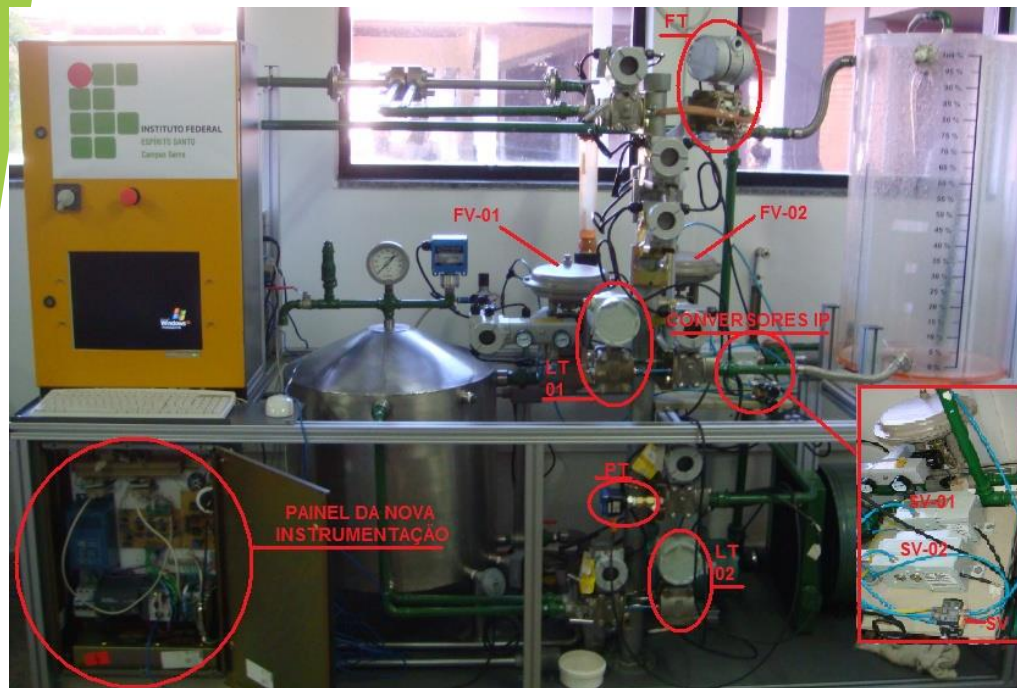
Grupo de Automação industrial (GAIIn-2007)

Integrantes

Professores	Alunos
Celso Munaro (UFES) Cassius Z. Resende Gustavo Maia Marco A. de S. Cuadros Rogério Passos Saul Munareto Vinícius Moura	Gabriel Scherr Martins Matheus Coutinho Coelho Ramon Sousa Alves Leonardo G. Batista Rafael Campos Panceri

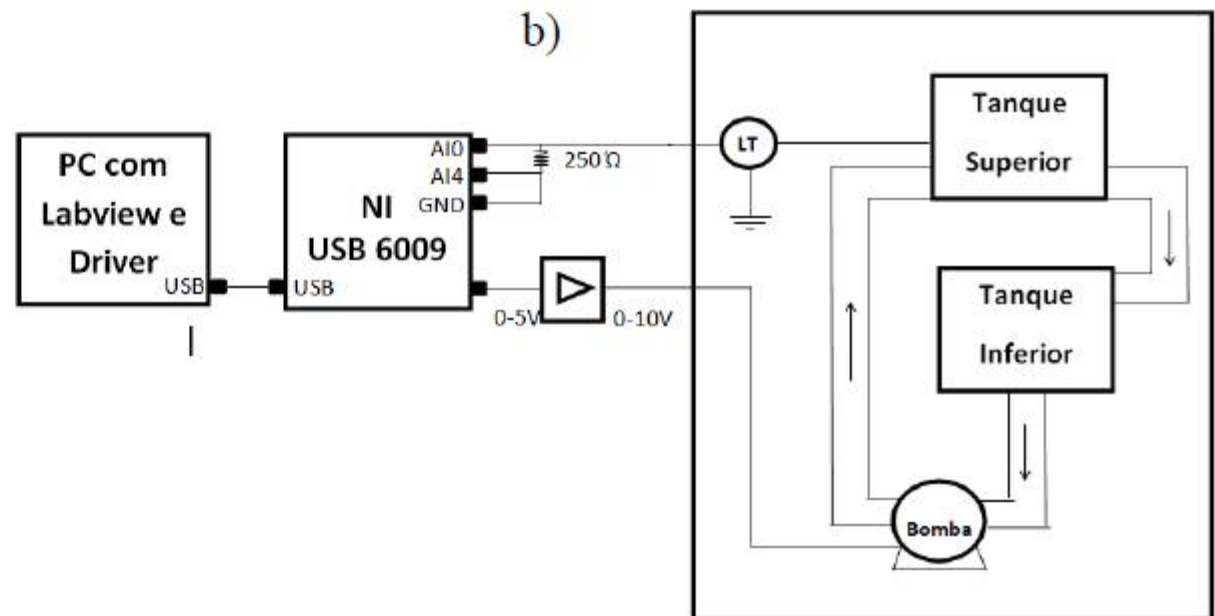
Trabalhos desenvolvidos

1. Instrumentação de uma planta para desenvolvimento de pesquisas. Neste trabalho tivemos 3 artigos em revista, artigos internacionais e nacionais. Formamos professores (1 doutorado, 2 mestres e alunos de iniciação científica).



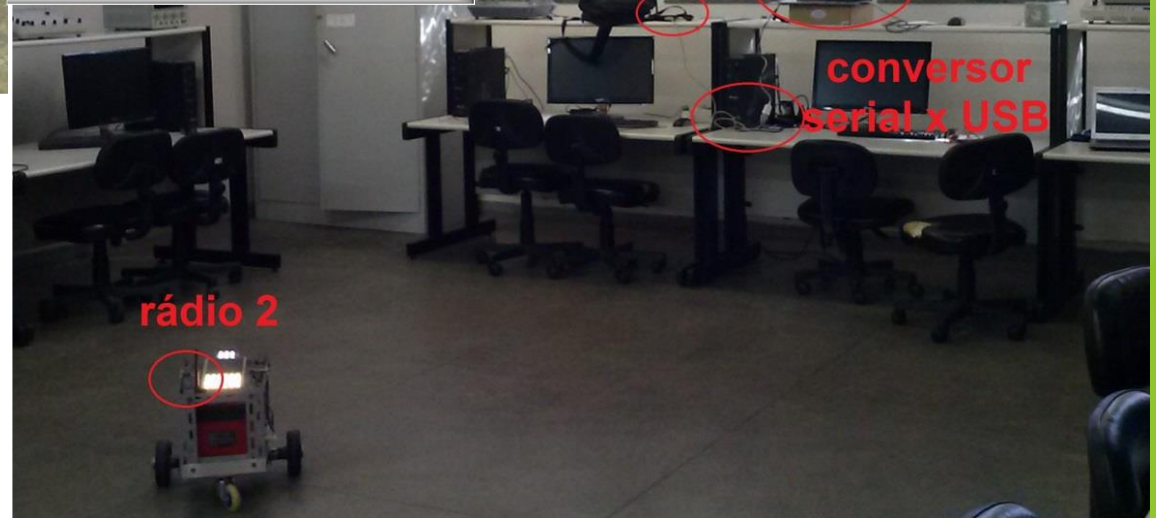
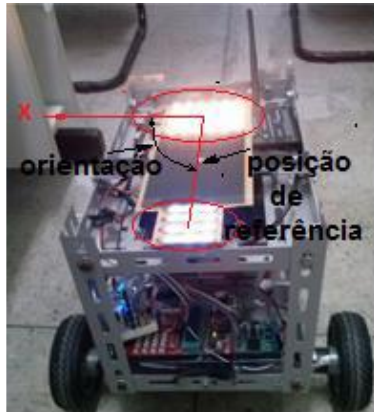
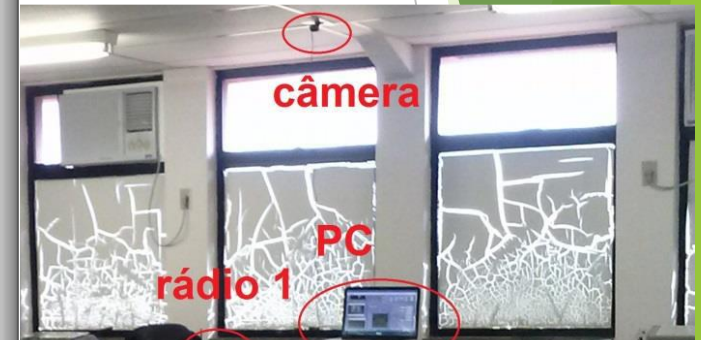
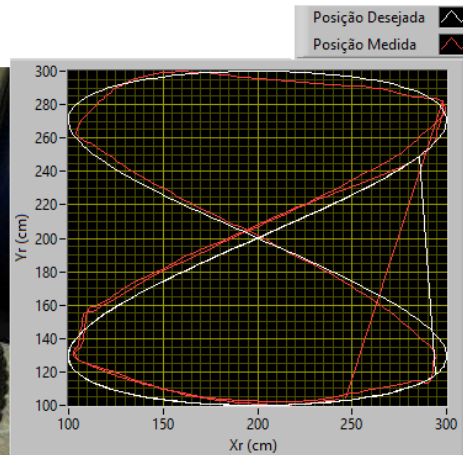
Trabalhos desenvolvidos

Desenvolvimento de 8 interfaces para conexões coma as plantas de



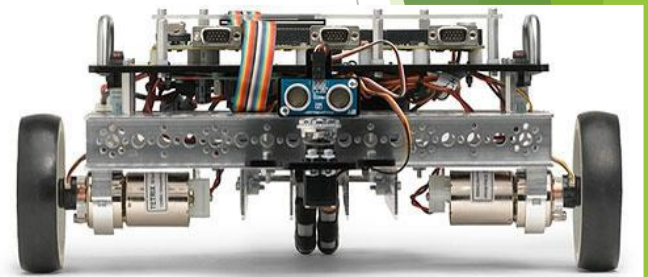
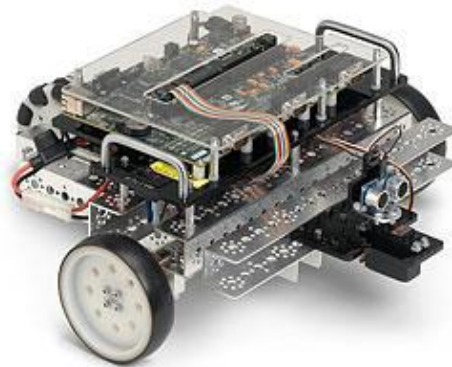
Trabalhos desenvolvidos

DESENVOLVIMENTO DE UM ROBÔ MÓVEL DE TRACÇÃO DIFERENCIAL PARA O CONTROLE DE TRAJETÓRIA USANDO PROCESSAMENTO DE IMAGENS



Trabalhos em andamento

1. Cadeira de rodas autônoma



Testes de navegação.

- Controladores de trajetória
- Algoritmos de evasão de obstáculos
- Algoritmos de medição de posição

Cadeiras de rodas

Cadeira de rodas Motorizada Prata SM1 44cm - Seat Mobile

Ref: 3302
Marca: Seat Mobile
Garantia: 1 ano
Tamanho: 45cm
Volts: Bivolt

MAIS DETALHES DO PRODUTO

de ~~R\$ 7.689,00~~
por **R\$ 6.369,00**
ou 10x de R\$ 636,90 sem juros

[comprar agora](#)

VEJA DEMAIS PARCELA(S)

Pague com boleto bancário e ganhe 10% de desconto.
R\$ 5.732,10

Postagem: 10 dias úteis [Confira as Regras](#) Peso 52 kg
Consulte o frete*: O prazo pode variar dependendo da sua forma de entrega.
Digite seu CEP: [Calcular](#)

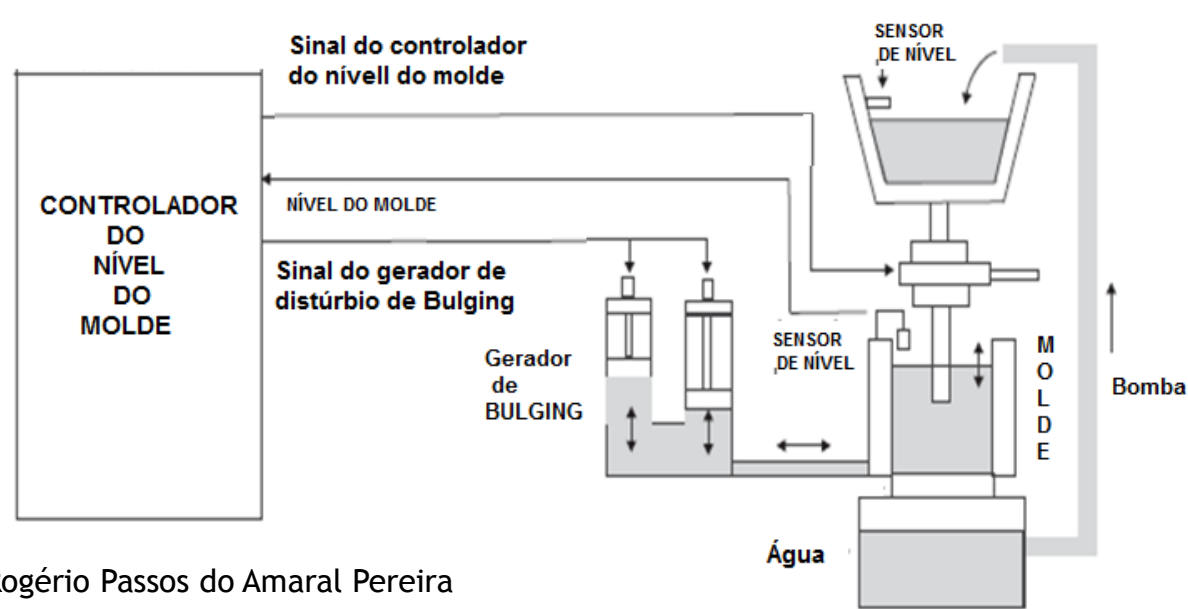
Compartilhe: [0](#) [0](#) [INCLUIRE A LÍM ARRISIO](#)

A black and silver motorized wheelchair with a large rear wheel and a smaller front wheel, featuring a seat and backrest.

Trabalhos em andamento

2. Criar uma planta piloto para simular os distúrbios que afetam o nível do molde no processo de lingotamento contínuo

Objetivo: Desenvolver controlador preditivo na planta piloto que reduza o máximo os efeitos de distúrbios que se assemelham ao da planta do molde real da ArcelorMittal Tubarão.



Rogério Passos do Amaral Pereira
Proponente

Prof. Dr. José Leandro Félix Salles
Orientador

Prof. Dr. Gustavo Maia de Almeida
Co-orientador

Produção

- ▶ 3 artigos em revista
- ▶ Mais de 20 artigos publicados em congressos
- ▶ Coordenação de 4 projetos com financiamento.
- ▶ Orientações e co-orientações de TCCs e de iniciação científica.
- ▶ Livro publicado: Controle Preditivo: Sintonia e Aplicações na Siderurgia.

Projetos propostos para 2015 IC

	Projetos	Planos	Nível
Projeto 1:	Desenvolvimento de uma cadeira de rodas autônoma.	Desvio de obstáculos de robôs móveis não holonômicos usando o sensor Kinect e reconhecimento de comandos de voz.	Superior
		Implementação de algoritmos para navegação global de um robô móvel não holonômico em um ambiente interno.	Superior
		Localização de robôs Móveis usando a medição da potência de RF	Superior
		Instrumentação de uma cadeira de rodas Autônoma	Técnico
Projeto 2:	Uso de Landmarks visuais para a navegação de robôs móveis	Navegação de robôs móveis baseados em landmarks com processamento de imagens.	Superior
Projeto 3:	Implementação de uma Plataforma Didática para Simulação, Análise e Controle de uma Coluna de Destilação	Implementação de um Simulador Dinâmico de uma Coluna de Destilação.	Superior
		Implementação de Técnicas de Controle Convencional e Avançado em uma Coluna de Destilação.	Superior
Projeto 4:	Utilização de Técnicas de Inteligência Artificial para a Previsão de Demanda de Consumo de Energia Elétrica	Uso de Redes Neurais Artificiais para a Previsão de Demanda de Consumo de Energia Elétrica	Superior

Obrigado

Gracias

