

# Disciplina Optativa

## Apresentação

**Semestre:** 2019/2

**CHS:** 60 horas

**Pré-Requisito:** 140 créditos

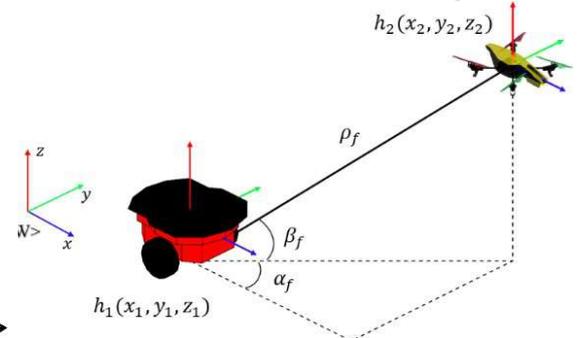
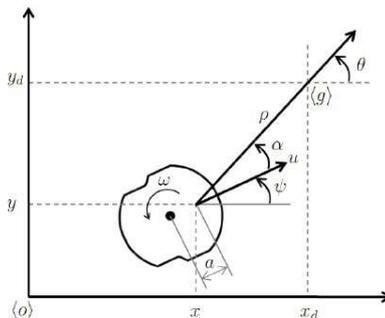
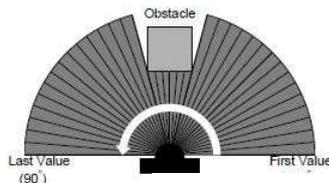
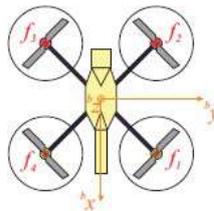
**Horário:** 3ª e 5ª, das 15 às 17 horas

**Vagas:** 20

**Público Alvo:** Alunos de graduação em Engenharia Elétrica (ênfases Eletrônica, Computação e Controle e Automação)

## Tópicos

- Descrição dos tipos de robôs móveis
- Apresentação dos principais sensores usados em Robótica Móvel
- Fusão de dados sensoriais (redundância de sensores)
- Principais problemas de navegação
- Navegação autônoma de robôs móveis terrestres
- Controle coordenado de robôs móveis terrestres (estruturas líder-seguidor e outras)
- Robôs móveis aéreos (VANTs)
- Navegação autônoma de robôs móveis aéreos
- Controle de formação com um robô aéreo e um robô terrestre



Professor



**Mário Sarcinelli Filho**

Professor Titular do DEL/CTUFES, graduado pela UFES em Engenharia Elétrica, com Mestrado e Doutorado em Engenharia Elétrica pela UFRJ.

Currículo Lattes: <http://lattes.cnpq.br/3459331011913021>

Google: <https://scholar.google.com.br/citations?hl=pt-BR&user=Eodde3AAAAAJ>