



Relatórios Finais de Iniciação Científica

Sistema	SIGAA
Módulo	Pesquisa
Usuários	Servidor
Perfil	Gestor de Pesquisa
Última Atualização	11/10/2016 09:46

Esta funcionalidade permite ao usuário gerenciar os relatórios finais de Iniciação Científica que são submetidos pelos alunos ao final do período dos seus planos de trabalho.

Para acessar essa funcionalidade, entre em *SIGAA* → *Módulos* → *Pesquisa* → *IC* → *Relatórios de Iniciação Científica* → *Relatórios Finais*.

A seguinte tela será exibida:

CONSULTA DE RELATÓRIOS FINAIS

Cota: 2009-2010

Centro: CENTRO DE TECNOLOGIA (14.00)

Departamento:

Aluno:

Orientador: Todos da UFRN Somente da minha unidade

Modalidade da Bolsa: PROPEAQ

Submetido? Sim Não

Parecer emitido? Sim Não

Buscar Cancelar

Nesta tela, o sistema exibirá os seguintes campos para auxiliar na busca:

- *Cota*: Neste campo o usuário irá escolher dentre as opções mostradas no sistema a cota desejado para a busca;
- *Centro*: O usuário deverá optar por uma das opções mostradas no sistema o centro desejado para a busca;
- *Departamento*: Neste campo será preciso informar as três primeiras letras do departamento para que o sistema possa buscá-lo;
- *Aluno*: Neste campo o usuário deverá informar as três primeiras letras do nome do aluno para que o sistema possa buscá-lo
- *Orientador*: O usuário poderá buscar por *Todos da UFRN*, *Somente da minha unidade* ou *Somente externos*;
- *Modalidade da Bolsa*: Neste, selecionará dentre as opções mostradas no sistema o tipo de bolsa desejado para a busca;

- *Submetido?*: O usuário poderá optar por *Sim* ou *Não*;
- *Parecer emitido?*: O usuário poderá optar por *Sim* ou *Não*.

Caso desista da operação, clique em **Cancelar**. Esta operação é válida para todas as telas que a apresentar.

Exemplificaremos com o Centro CENTRO DE TECNOLOGIA, a Cota 2009-2010, Submetido? Sim e Parecer emitido? Não.

Após informar os dados, clique em **Buscar**. A seguinte tela será carregada:

The form contains the following fields and options:

- Cota: 2009-2010
- Centro: CENTRO DE TECNOLOGIA (14.00)
- Departamento: [Empty]
- Aluno: [Empty]
- Orientador: Todos da UFRN Somente da minha unidade
- Modalidade da Bolsa: PROPESQ
- Submetido? Sim Não
- Parecer emitido? Sim Não

Buttons: **Buscar** and **Cancelar**

Visualizar Relatório Emitir Parecer Remover Parecer do Orientador
Submeter Resumo para o CIC Alterar Relatório Remover Relatório

Discente	Orientador	Última modificação	Submetido	Parecer Emitido	
000000000 - NOME DO DISCENTE	NOME DO ORIENTADOR	30/04/2010 14:50	Sim	Não	[Icons]
000000000 - NOME DO DISCENTE	NOME DO ORIENTADOR	03/05/2010 16:19	Sim	Não	[Icons]
000000000 - NOME DO DISCENTE	NOME DO ORIENTADOR	04/05/2010 22:23	Sim	Não	[Icons]
000000000 - NOME DO DISCENTE	NOME DO ORIENTADOR	29/04/2010 21:43	Sim	Não	[Icons]
000000000 - NOME DO DISCENTE	NOME DO ORIENTADOR	30/04/2010 15:10	Sim	Não	[Icons]
000000000 - NOME DO DISCENTE	NOME DO ORIENTADOR	29/04/2010 20:37	Sim	Não	[Icons]
000000000 - NOME DO DISCENTE	NOME DO ORIENTADOR	30/04/2010 14:39	Sim	Não	[Icons]
000000000 - NOME DO DISCENTE	NOME DO ORIENTADOR	30/04/2010 23:07	Sim	Não	[Icons]

Total de relatórios encontrados: 8

Nesta tela, o usuário poderá *Visualizar Relatório*, *Emitir Parecer*, *Remover Parecer do Orientador*, *Submeter Resumo para o CIC*, *Alterar Relatório* e *Remover Relatório*.

Visualizar Relatório

Para *Visualizar Relatório* clique no ícone . A seguinte tela será carregada:

RELATÓRIO FINAL DE INICIAÇÃO CIENTÍFICA	
Discente: 000000000 - NOME DO DISCENTE	
Projeto: PVG2326-2009 - Sistemas cooperativos multi-robôs	
Orientador: NOME DO ORIENTADOR	
Data de Envio: 30/04/2010 14:50	
RESUMO	
<p>No projeto, são desenvolvidas aplicações que requerem comportamento cooperativo em equipes de vários robôs para execução de uma tarefa comum. As aplicações acontecem em ambientes estruturados, onde as equipes podem exibir comportamentos inteligentes avançados. As atividades do projeto se concentram em três vertentes principais: 1) Construção e aprimoramento dos robôs, principalmente dos aspectos eletro-eletrônicos embarcados. 2) Desenvolvimento de técnicas de percepção do mundo e de localização dos robôs através de imagens (visão robótica). 3) Concepção e implementação de aplicações envolvendo o trabalho cooperativo de frotas de robôs. Duas famílias tradicionais de aplicações integram o projeto, de forma não exclusiva: 1) Futebol de robôs, que é uma plataforma tradicional de pesquisa, ensino e divulgação em Robótica, sendo utilizada em várias Universidades no Brasil e no mundo. 2) Aplicações em ambientes de realidade mixta, onde robôs reais interagem com objetos e/ou ambientes virtuais.</p>	
Palavras-chave:	
CORPO DO RELATÓRIO	
Introdução	
<p>No projeto, são desenvolvidas aplicações que requerem comportamento cooperativo em equipes de vários robôs para execução de uma tarefa comum. As aplicações acontecem em ambientes estruturados, onde as equipes podem exibir comportamentos inteligentes avançados.</p>	
Objetivos	
<p>1) Construção e aprimoramento dos robôs, principalmente dos aspectos eletro-eletrônicos embarcados. 2) Desenvolvimento de técnicas de percepção do mundo e de localização dos robôs através de imagens (visão robótica). 3) Concepção e implementação de aplicações envolvendo o trabalho cooperativo de frotas de robôs.</p>	
Metodologia	
<p>A metodologia baseia-se em duas famílias tradicionais de aplicações que integram o projeto, de forma não exclusiva: 1) Futebol de robôs, que é uma plataforma tradicional de pesquisa, ensino e divulgação em Robótica, sendo utilizada em várias Universidades no Brasil e no mundo. 2) Aplicações em ambientes de realidade mixta, onde robôs reais interagem com objetos e/ou ambientes virtuais.</p>	
Resultados	
<p>O projeto teve um resultado bastante positivo, principalmente na parte de desenvolvimento de técnicas de percepção do mundo e de localização dos robôs através de imagens (visão robótica).</p>	
Discussões	
<p>A difícil tarefa de aliar a teoria e a prática se fez presente principalmente na tentativa de aplicar o projeto em ambientes de realidade mixta, onde robôs reais interagem com objetos e/ou ambientes virtuais.</p>	
Conclusões	
<p>Os objetivos traçados foram cumpridos de acordo com e o cronograma estabelecido, proporcionando um bom andamento do projeto.</p>	
Perspectivas	
<p>Espera-se dos discentes envolvidos no projeto uma iniciativa na busca de novos conhecimentos e técnicas nessa área.</p>	
Bibliografia	
<p>-Cerqueira, Auciomar C.T.; Lins, Filipe C.A.; Pereira, Jonathan P.; Medeiros, Adelardo A.D.; Alsina, Pablo J. O time POTI de Futebol de Robôs da UFRN. II Latin America IEEE Robotics Symposium. São Luís, MA, Brazil, 09/2005. -Pedrosa, Diogo P.F.; Medeiros, Adelardo A.D.; Alsina, Pablo J. Um Método de Geração de Trajetória para Robôs Não-Holonômicos com Acionamento Diferencial. SBAI 2003 - Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente, pp. 840-845. Bauru, SP, Brazil, 09/2003. -Vieira, Frederico C.; Medeiros, Adelardo A.D.; Alsina, Pablo J. Dynamic Stabilization of a Two-Wheeled Differentially Driven Nonholonomic Mobile Robot. SBAI 2003 - Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente, pp. 620-624. Bauru, SP, Brazil, 09/2003.</p>	
Outras Atividades	
<p>Reuniões para planejamento, pesquisas em campo, sistematização de dados e avaliações.</p>	
PARECER (EMITIDO EM)	
<p>O projeto cumpre seu papel no que diz respeito ao desenvolvimento de técnicas de percepção do mundo e de localização dos robôs através de imagens (visão robótica).</p>	

[<< Voltar](#)

Clique em ***Voltar*** para retornar à tela anterior. Esta operação será válida para todas as telas que a apresentar.

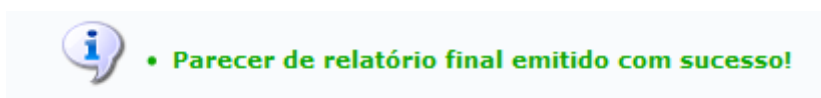
Emitir Parecer

Para *Emitir Parecer*, clique no ícone . A seguinte tela será exibida:


ANALISE O RELATÓRIO ENVIADO E REALIZE A EMISSÃO DO PARECER	
Discente: 000000000 - NOME DO DISCENTE	
Orientador: NOME DO ORIENTADOR	
Projeto: PVG2326-2009 - Sistemas cooperativos multi-robôs	
Data de Envio: 27/01/2011 14:10	
RESUMO	
<p>No projeto, são desenvolvidas aplicações que requerem comportamento cooperativo em equipes de vários robôs para execução de uma tarefa comum. As aplicações acontecem em ambientes estruturados, onde as equipes podem exibir comportamentos inteligentes avançados. As atividades do projeto se concentram em três vertentes principais: 1) Construção e aprimoramento dos robôs, principalmente dos aspectos eletro-eletrônicos embarcados. 2) Desenvolvimento de técnicas de percepção do mundo e de localização dos robôs através de imagens (visão robótica). 3) Concepção e implementação de aplicações envolvendo o trabalho cooperativo de frotas de robôs. Duas famílias tradicionais de aplicações integram o projeto, de forma não exclusiva: 1) Futebol de robôs, que é uma plataforma tradicional de pesquisa, ensino e divulgação em Robótica, sendo utilizada em várias Universidades no Brasil e no mundo. 2) Aplicações em ambientes de realidade mixta, onde robôs reais interagem com objetos e/ou ambientes virtuais.</p>	
Palavras-chave: mini-robôs	
CORPO DO RELATÓRIO	
Introdução	
<p>No projeto, são desenvolvidas aplicações que requerem comportamento cooperativo em equipes de vários robôs para execução de uma tarefa comum. As aplicações acontecem em ambientes estruturados, onde as equipes podem exibir comportamentos inteligentes avançados.</p>	
Objetivos	
<p>As atividades do projeto se concentram em três vertentes principais: 1) Construção e aprimoramento dos robôs, principalmente dos aspectos eletro-eletrônicos embarcados. 2) Desenvolvimento de técnicas de percepção do mundo e de localização dos robôs através de imagens (visão robótica). 3) Concepção e implementação de aplicações envolvendo o trabalho cooperativo de frotas de robôs.</p>	
Metodologia	
<p>A metodologia baseia-se em duas famílias tradicionais de aplicações integram o projeto, de forma não exclusiva: 1) Futebol de robôs, que é uma plataforma tradicional de pesquisa, ensino e divulgação em Robótica, sendo utilizada em várias Universidades no Brasil e no mundo. 2) Aplicações em ambientes de realidade mixta, onde robôs reais interagem com objetos e/ou ambientes virtuais.</p>	
Resultados	
<p>O projeto teve um resultado bastante positivo, principalmente na parte de desenvolvimento de técnicas de percepção do mundo e de localização dos robôs através de imagens (visão robótica).</p>	
Discussões	
<p>A difícil tarefa de aliar a teoria e a prática se fez presente principalmente na tentativa de aplicar o projeto em ambientes de realidade mixta, onde robôs reais interagem com objetos e/ou ambientes virtuais.</p>	
Conclusões	
<p>Os objetivos traçados foram cumpridos de acordo com e o cronograma estabelecido, proporcionando um bom andamento do projeto.</p>	
Perspectivas	
<p>Espera-se dos discentes envolvidos no projeto uma iniciativa na busca de novos conhecimentos e técnicas nessa área.</p>	
Bibliografia	
<p>-Cerqueira, Auciomar C.T.; Lins, Filipe C.A.; Pereira, Jonathan P.; Medeiros, Adelardo A.D.; Alsina, Pablo J. O time POTI de Futebol de Robôs da UFRN. II Latin America IEEE Robotics Symposium. São Luís, MA, Brazil, 09/2005. -Pedrosa, Diogo P.F.; Medeiros, Adelardo A.D.; Alsina, Pablo J. Um Método de Geração de Trajetória para Robôs Não-Holonômicos com Acionamento Diferencial. SBAI 2003 - Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente, pp. 840-845. Bauru, SP, Brazil, 09/2003. -Vieira, Frederico C.; Medeiros, Adelardo A.D.; Alsina, Pablo J. Dynamic Stabilization of a Two-Wheeled Differentially Driven Nonholonomic Mobile Robot. SBAI 2003 - Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente, pp. 620-624. Bauru, SP, Brazil, 09/2003.</p>	
Outras Atividades	
<p>Reuniões para planejamento, pesquisas em campo, sistematização de dados e avaliações.</p>	
PARECER	
<p>O projeto cumpre seu papel no que diz respeito ao desenvolvimento de técnicas de percepção do mundo e de localização dos robôs através de imagens (visão robótica).</p>	
00163/10000	
<input type="button" value="Emitir Parecer"/> <input type="button" value="Cancelar"/> <input type="button" value=" << Selecionar Outro Relatório"/>	

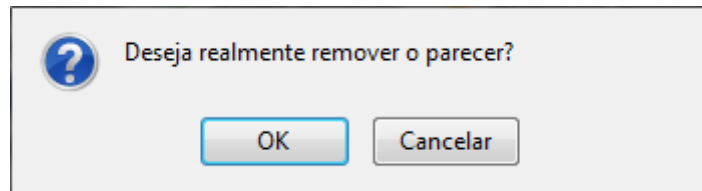
Caso deseje mudar de relatório, clique em **Selecionar Outro Relatório**. O usuário será direcionado para a tela de *Relatórios Encontrados*.

Nesta tela, deverá ser informado o *Parecer* no espaço destinado a este. Logo após, clique em **Emitir Parecer**. A mensagem de sucesso será informada:



Remover Parecer do Orientador


Para *Remover Parecer do Orientador* clique no ícone . Será apresentada a mensagem de confirmação da operação. Conforme exibido abaixo:



Para confirmar a operação, clique em **OK**. A mensagem de sucesso será informada.



Submeter Resumo para o CIC

Para *Submeter Resumo para o CIC*, clique no ícone . A seguinte tela será exibida:

CORPO DO RESUMO


Autor: NOME DO AUTOR (CPF: 000.000.000-00)
Orientador: NOME DO ORIENTADOR
Co-autor(es): NOME DO CO-AUTOR 
 [adicionar co-autor](#)

Área de Conhecimento

Título (limitado a 200 caracteres)

Resumo (limitado a 1500 caracteres)

Palavras-Chave (limitado a 70 caracteres)

Para adicionar um co-autor, o usuário deverá clicar no ícone  [adicionar co-autor](#). Dessa forma, a seguinte aba será exibida na tela Corpo do Resumo:

CORPO DO RESUMO

Autor: NOME DO AUTOR (CPF: 000.000.000-00)
Orientador: NOME DO ORIENTADOR
Co-autor(es): NOME DO CO-AUTOR 

Graduação **Mestrado** **Doutorado**

Nome:

Área de Conhecimento


Título (limitado a 200 caracteres)

Resumo (limitado a 1500 caracteres)

Palavras-Chave (limitado a 70 caracteres)

Nesta tela, o usuário deverá informar se o co-autor é *Discente*, onde deverá ser informado o *Nome* e indicar se faz parte da *Graduação*, *Mestrado* ou *Doutorado*; *Docente*, onde deverá ser informado o *Nome* do servidor; ou *Externo à UFRN*, além do *Nome* o usuário deverá informar o *E-mail* e o *CPF* do co-autor.

Após informar os dados, clique em **Adicionar**.

Para remover um co-autor, clique no ícone  ao lado do co-autor que deseja remover. Logo, o co-autor será removido da descrição do resumo.

Para concluir, clique em **Submeter Resumo**. Será emitido um comprovante confirmando o procedimento. Conforme mostrado abaixo:



Alterar Relatório

Para *Alterar Relatório* clique no ícone . A seguinte tela será exibida:

RELATÓRIO FINAL DE INICIAÇÃO CIENTÍFICA	
Discente: 000000000 - NOME DO DISCENTE	
Orientador: NOME DO ORIENTADOR	
Título do Plano de Trabalho: Aprimoramento eletrônico da frota de mini-robôs	
Projeto: PVG2326-2009 - Sistemas cooperativos multi-robôs	
Última alteração em: 27/01/2011 14:10	
CAMPOS DO RELATÓRIO	
Resumo (Este campo será utilizado como base para o resumo do CIC)	
<p>No projeto, são desenvolvidas aplicações que requerem comportamento cooperativo em equipes de vários robôs para execução de uma tarefa comum. As aplicações acontecem em ambientes estruturados, onde as equipes podem exibir comportamentos inteligentes avançados. As atividades do projeto se concentram em três vertentes principais: 1) Construção e aprimoramento dos robôs, principalmente dos aspectos eletro-eletrônicos embarcados. 2) Desenvolvimento de técnicas de percepção do mundo e de localização dos robôs através de imagens (visão robótica). 3) Concepção e implementação de aplicações envolvendo o trabalho cooperativo de frotas de robôs. Duas famílias tradicionais de aplicações integram o projeto, de forma não exclusiva: 1) Futebol de robôs, que é uma plataforma tradicional de pesquisa, ensino e divulgação em Robótica, sendo utilizada em várias Universidades no Brasil e no mundo. 2) Aplicações em ambientes de realidade mista, onde robôs reais interagem com objetos e/ou ambientes virtuais.</p>	
1001/1500	
Palavras-Chave (limitado a 70 caracteres)	
mini-robôs	
Corpo do Relatório (selecione as diferentes abas para preencher todos as seções do relatório)	
<p>Introdução Objetivos Metodologia Resultados Discussões Conclusões Perspectivas Bibliografia Atividades</p>	
<p><i>A introdução expõe o tema do trabalho de pesquisa, relacionando-o com a bibliografia consultada. Trata-se do elemento explicativo do autor para o leitor.</i></p>	
<p>No projeto, são desenvolvidas aplicações que requerem comportamento cooperativo em equipes de vários robôs para execução de uma tarefa comum. As aplicações acontecem em ambientes estruturados, onde as equipes podem exibir comportamentos inteligentes avançados.</p>	
00260/10000	
<p>Apenas Gravar (Rascunho) Gravar e Enviar Cancelar</p>	

Nesta tela, o usuário deverá informar, no local indicado, o *Resumo* do Plano de Trabalho, as *Palavras-chave* e no *Corpo do Relatório* preencher as seguintes abas:

- **Introdução:** Espaço destinado para expor o tema do trabalho de pesquisa;
- **Objetivos:** Espaço destinado para informar os objetivos do trabalho;
- **Metodologia:** Espaço destinado para informar a descrição precisa dos métodos, materiais, técnicas e equipamentos utilizados no trabalho de pesquisa;
- **Resultados:** Espaço destinado para apresentar os dados coletados na parte experimental ou prática;
- **Discussões:** Espaço destinado para apresentar os resultados do trabalho em confronto com dados da literatura consultada;
- **Conclusões:** Espaço destinado para apresentar os resultados obtidos na trabalho de pesquisa. Podendo incluir recomendações ou sugestões para outras pesquisas na área;
- **Perspectivas:** Espaço destinado para informar as vias futuras de exploração do tema estudado suas extensões e importância;
- **Bibliografia:** Espaço destinado para informar as fontes bibliográficas utilizadas como suporte no desenvolvimento do trabalho de Iniciação Científica;
- **Atividades:** Espaço destinado para apresentar as atividades complementares não relacionadas, especificamente, ao plano de trabalho;

Após informar os dados, o usuário poderá *Apenas Gravar*: será salvo o que foi digitado até o momento, mas não será submetido ao orientador, para isso clique em **Apenas Gravar (Rascunho)**. A mensagem de sucesso será exibida:



• Relatório Final de Bolsa gravado com sucesso!

(x) fechar mensagens

PESQUISA > RELATÓRIO FINAL DE INICIAÇÃO CIENTÍFICA

RELATÓRIO FINAL DE INICIAÇÃO CIENTÍFICA

Discente: 000000000 - NOME DO DISCENTE

Projeto: PVG2326-2009 - Sistemas cooperativos multi-robôs

Orientador: NOME DO ORIENTADOR

Data de Envio: 27/01/2011 14:27

RESUMO

No projeto, são desenvolvidas aplicações que requerem comportamento cooperativo em equipes de vários robôs para execução de uma tarefa comum. As aplicações acontecem em ambientes estruturados, onde as equipes podem exibir comportamentos inteligentes avançados. As atividades do projeto se concentram em três vertentes principais: 1) Construção e aprimoramento dos robôs, principalmente dos aspectos eletro-eletrônicos embarcados. 2) Desenvolvimento de técnicas de percepção do mundo e de localização dos robôs através de imagens (visão robótica). 3) Concepção e implementação de aplicações envolvendo o trabalho cooperativo de frotas de robôs. Duas famílias tradicionais de aplicações integram o projeto, de forma não exclusiva: 1) Futebol de robôs, que é uma plataforma tradicional de pesquisa, ensino e divulgação em Robótica, sendo utilizada em várias Universidades no Brasil e no mundo. 2) Aplicações em ambientes de realidade mista, onde robôs reais interagem com objetos e/ou ambientes virtuais.

Palavras-chave: mini-robôs

CORPO DO RELATÓRIO

Introdução

No projeto, são desenvolvidas aplicações que requerem comportamento cooperativo em equipes de vários robôs para execução de uma tarefa comum. As aplicações acontecem em ambientes estruturados, onde as equipes podem exibir comportamentos inteligentes avançados.

Objetivos

As atividades do projeto se concentram em três vertentes principais: 1) Construção e aprimoramento dos robôs, principalmente dos aspectos eletro-eletrônicos embarcados. 2) Desenvolvimento de técnicas de percepção do mundo e de localização dos robôs através de imagens (visão robótica). 3) Concepção e implementação de aplicações envolvendo o trabalho cooperativo de frotas de robôs.

Metodologia

A metodologia baseia-se em duas famílias tradicionais de aplicações integram o projeto, de forma não exclusiva: 1) Futebol de robôs, que é uma plataforma tradicional de pesquisa, ensino e divulgação em Robótica, sendo utilizada em várias Universidades no Brasil e no mundo. 2) Aplicações em ambientes de realidade mista, onde robôs reais interagem com objetos e/ou ambientes virtuais.

Resultados

O projeto teve um resultado bastante positivo, principalmente na parte de desenvolvimento de técnicas de percepção do mundo e de localização dos robôs através de imagens (visão robótica).

Discussões

A difícil tarefa de aliar a teoria e a prática se fez presente principalmente na tentativa de aplicar o projeto em ambientes de realidade mista, onde robôs reais interagem com objetos e/ou ambientes virtuais.

Conclusões

Os objetivos traçados foram cumpridos de acordo com e o cronograma estabelecido, proporcionando um bom andamento do projeto.

Perspectivas

Espera-se dos discentes envolvidos no projeto uma iniciativa na busca de novos conhecimentos e técnicas nessa área.

Bibliografia

-Cerqueira, Auciomar C.T.; Lins, Filipe C.A.; Pereira, Jonathan P.; Medeiros, Adelardo A.D.; Alsina, Pablo J. O time POTI de Futebol de Robôs da UFRN. II Latin America IEEE Robotics Symposium. São Luís, MA, Brazil, 09/2005. -Pedrosa, Diogo P.F.; Medeiros, Adelardo A.D.; Alsina, Pablo J. Um Método de Geração de Trajetória para Robôs Não-Holonômicos com Acionamento Diferencial. SBAI 2003 - Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente, pp. 840-845. Bauru, SP, Brazil, 09/2003. -Vieira, Frederico C.; Medeiros, Adelardo A.D.; Alsina, Pablo J. Dynamic Stabilization of a Two-Wheeled Differentially Driven Nonholonomic Mobile Robot. SBAI 2003 - Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente, pp. 620-624. Bauru, SP, Brazil, 09/2003.

Outras Atividades

Reuniões para planejamento, pesquisas em campo, sistematização de dados e avaliações.

<< Voltar

Para enviar o relatório, clique em **Gravar e Enviar**. A mensagem de sucesso será exibida:



• Relatório Final de Bolsa enviado com sucesso!

[\(x\) fechar mensagens](#)[PESQUISA > RELATÓRIO FINAL DE INICIAÇÃO CIENTÍFICA](#)**ATENÇÃO!**Não se esqueça de enviar também o resumo do **Congresso de Iniciação Científica**.[Clique aqui para enviar agora o seu resumo.](#)**RELATÓRIO FINAL DE INICIAÇÃO CIENTÍFICA****Discente:** 000000000 - NOME DO DISCENTE**Projeto:** PVG2326-2009 - Sistemas cooperativos multi-robôs**Orientador:** NOME DO ORIENTADOR**Data de Envio:** 27/01/2011 14:30**RESUMO**

No projeto, são desenvolvidas aplicações que requerem comportamento cooperativo em equipes de vários robôs para execução de uma tarefa comum. As aplicações acontecem em ambientes estruturados, onde as equipes podem exibir comportamentos inteligentes avançados. As atividades do projeto se concentram em três vertentes principais: 1) Construção e aprimoramento dos robôs, principalmente dos aspectos eletro-eletrônicos embarcados. 2) Desenvolvimento de técnicas de percepção do mundo e de localização dos robôs através de imagens (visão robótica). 3) Concepção e implementação de aplicações envolvendo o trabalho cooperativo de frotas de robôs. Duas famílias tradicionais de aplicações integram o projeto, de forma não exclusiva: 1) Futebol de robôs, que é uma plataforma tradicional de pesquisa, ensino e divulgação em Robótica, sendo utilizada em várias Universidades no Brasil e no mundo. 2) Aplicações em ambientes de realidade mista, onde robôs reais interagem com objetos e/ou ambientes virtuais.

Palavras-chave: mini-robôs**CORPO DO RELATÓRIO****Introdução**

No projeto, são desenvolvidas aplicações que requerem comportamento cooperativo em equipes de vários robôs para execução de uma tarefa comum. As aplicações acontecem em ambientes estruturados, onde as equipes podem exibir comportamentos inteligentes avançados.

Objetivos

As atividades do projeto se concentram em três vertentes principais: 1) Construção e aprimoramento dos robôs, principalmente dos aspectos eletro-eletrônicos embarcados. 2) Desenvolvimento de técnicas de percepção do mundo e de localização dos robôs através de imagens (visão robótica). 3) Concepção e implementação de aplicações envolvendo o trabalho cooperativo de frotas de robôs.

Metodologia

A metodologia baseia-se em duas famílias tradicionais de aplicações integram o projeto, de forma não exclusiva: 1) Futebol de robôs, que é uma plataforma tradicional de pesquisa, ensino e divulgação em Robótica, sendo utilizada em várias Universidades no Brasil e no mundo. 2) Aplicações em ambientes de realidade mista, onde robôs reais interagem com objetos e/ou ambientes virtuais.

Resultados

O projeto teve um resultado bastante positivo, principalmente na parte de desenvolvimento de técnicas de percepção do mundo e de localização dos robôs através de imagens (visão robótica).

Discussões

A difícil tarefa de aliar a teoria e a prática se fez presente principalmente na tentativa de aplicar o projeto em ambientes de realidade mista, onde robôs reais interagem com objetos e/ou ambientes virtuais.

Conclusões

Os objetivos traçados foram cumpridos de acordo com e o cronograma estabelecido, proporcionando um bom andamento do projeto.

Perspectivas

Espera-se dos discentes envolvidos no projeto uma iniciativa na busca de novos conhecimentos e técnicas nessa área.

Bibliografia

-Cerqueira, Auciomar C.T.; Lins, Filipe C.A.; Pereira, Jonathan P.; Medeiros, Adelardo A.D.; Alsina, Pablo J. O time POTI de Futebol de Robôs da UFRN. II Latin America IEEE Robotics Symposium. São Luís, MA, Brazil, 09/2005. -Pedrosa, Diogo P.F.; Medeiros, Adelardo A.D.; Alsina, Pablo J. Um Método de Geração de Trajetória para Robôs Não-Holonômicos com Acionamento Diferencial. SBAI 2003 - Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente, pp. 840-845. Bauru, SP, Brazil, 09/2003. -Vieira, Frederico C.; Medeiros, Adelardo A.D.; Alsina, Pablo J. Dynamic Stabilization of a Two-Wheeled Differentially Driven Nonholonomic Mobile Robot. SBAI 2003 - Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente, pp. 620-624. Bauru, SP, Brazil, 09/2003.

Outras Atividades

Reuniões para planejamento, pesquisas em campo, sistematização de dados e avaliações.

[<< Voltar](#)[Pesquisa](#)

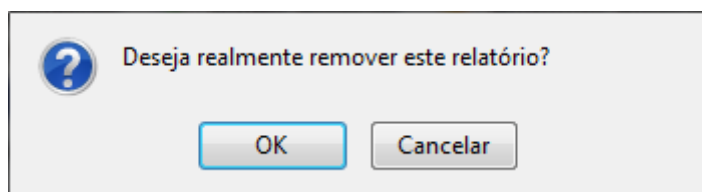
Para voltar ao menu Pesquisa, clique no link [Pesquisa](#).

Nesta página, o usuário poderá enviar o resumo do Congresso de Iniciação Científica. Para isso, clique no link [Clique aqui para enviar agora o seu resumo.](#) Essa operação é explicada na aba *Submeter Resumo para o CIC* deste manual.

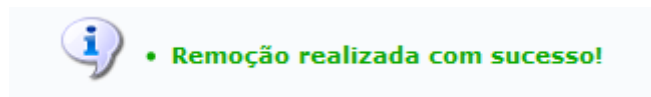
Remover Relatório

Para *Remover Relatório* clique no ícone . Será solicitada a confirmação da operação. Conforme

exibido abaixo:



Para confirmar a operação, clique em **OK**. A mensagem de sucesso será informada.



Bom Trabalho!

Manuais Relacionados

- [Relatórios Parciais de Iniciação Científica](#)

[<< Voltar - Manuais do SIGAA](#)

From:
<https://docs.info.ufrn.br/> -

Permanent link:
https://docs.info.ufrn.br/doku.php?id=suporte:manuais:sigaa:pesquisa:ic:relatorios_de_iniciacao_cientifica:relatorios_finais

Last update: **2016/10/11 09:46**

