



http://www.archiveifes.com/home



Archive Ifes



Usuario



Visitante






Archive Ifes

[Entrar como visitante](#)

Email

Senha

 Continue with Google

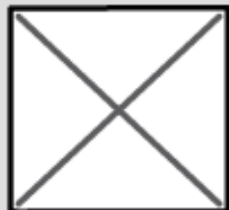
 Continue with Facebook

 Continue with Email

[Ainda não possui cadastro? Clique aqui.](#)

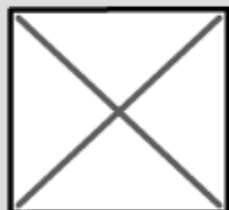


Ultimas Publicações



SISTEMA DE COOPERAÇÃO ENTRE UM ROBÔ E UM ROBÔ TERRESTRE PARA A MELHORIA DA PERCEPÇÃO AMBIENTAL

Data: 10/06/2019



ASSB9: SISTEMA DE CONTROLE POR VISÃO EM PRIMEIRA PESSOA E SISTEMA DE DETECÇÃO E RASTREAMENTO DE UM ALVO BASEADOS EM VISÃO COMPUTACIONAL UTILIZANDO KINECT.

Data: 06/08/2016



Processo seletivo empresa junior Morpheus 2019.
Se voce ainda nao conhece o MEJ, dá uma olhada no portal da Brasil Júnior: brasiljunior.org.br/conheca-o-mej
link de inscrição: goo.gl/V57BWM

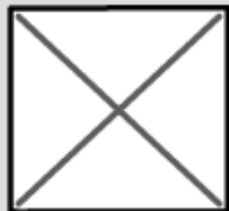
SEPTEMBER 2019						
S	M	T	W	T	F	S
1	2	3	4	5	6	7
8	9	10	11	12	13	14
15	16	17	18	19	20	21
22	23	24	25	26	27	28
29	30	1	2	3	4	5
6	7	8	9	10	11	12

Filtros

- ☐ Data
- ☐ Processos seletivos
- ☐ Publicações

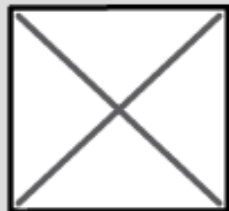
[Inicio](#) → [Laboratorios](#) → [Projetos](#) → [Noticias](#) →[Entrar](#)[Registrar](#)

Ultimas Publicações



SISTEMA DE COOPERAÇÃO ENTRE UM ROBÔ E UM ROBÔ TERRESTRE PARA A MELHORIA DA PERCEPÇÃO AMBIENTAL

Data: 10/06/2019



ASSB9: SISTEMA DE CONTROLE POR VISÃO EM PRIMEIRA PESSOA E SISTEMA DE DETECÇÃO E RASTREAMENTO DE UM ALVO BASEADOS EM VISÃO COMPUTACIONAL UTILIZANDO KINECT.

Data: 06/08/2016



Processo seletivo empresa junior Morpheus 2019.
Se voce ainda nao conhece o MEJ, dá uma olhada no portal da Brasil Júnior: brasiljunior.org.br/conheca-o-mej
link de inscrição: goo.gl/V57BWM

SEPTEMBER 2019						
S	M	T	W	T	F	S
1	2	3	4	5	6	7
8	9	10	11	12	13	14
15	16	17	18	19	20	21
22	23	24	25	26	27	28
29	30	1	2	3	4	5
6	7	8	9	10	11	12

Filtros

- ☐ Data
- ☐ Processos seletivos
- ☐ Publicações

[Inicio](#) → [Laboratorios](#) → [Projetos](#) → [Noticias](#) → [Mensagens](#) →[Aroldo Vargas](#) | [Sair](#)

Mensagens



Hora: 22:50

Olá, gostei do seu trabalho, poderíamos conversar?



Data: 10/09/2019

Olá, gostaria de participar do seu projeto nº 662783, poderíamos marcar uma reunião?



Data: 5/09/2019

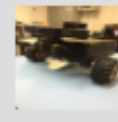
Boa noite pesquisador, estava olhando suas publicações e observei que voce produziu um prototipo que minha empresa está precisando implementar ..



Data: 10/06/2019

Bom dia pesquisador, precisamos que voce autentique seus dados com urgencia! acesse o link goo.gl/LV234AS9. Obrigado

Notificações



Hora: 22:50

Seu projeto "ASSB9" recebeu 2 visitas hoje



Data: 15/02/2019

Seu projeto "ASSB9" foi enviado para avaliação da Mostra Nacional de Robótica



Data: 16/11/2018

Seu projeto "Volt" foi enviado para avaliação da Mostra Nacional de Robótica



Cadastro

Nome

Email

Matricula

Senha

Confirmação da senha

☐ Professor

☐ Aluno

Cancelar

Criar conta



Q search

[Inicio](#) → [Laboratorios](#) → [Projetos](#) → [Noticias](#) → [Mensagens](#) →

[Aroldo Vargas](#) | [Sair](#)

Perfil



Nome: Aroldo Vargas

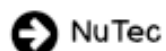
Email: aroldovneto@gmail.com

Formação: Sistemas de Informação

Areas de Interesse: Robotica, Automação, Programação



Vinculos institucionalizados



Publicações relacionadas



Resumo da publicação relacionada.



Resumo da publicação relacionada.



Resumo da publicação relacionada.



Q search

[Inicio](#) → [Laboratorios](#) → [Projetos](#) → [Noticias](#) →

[Entrar](#)

[Registrar](#)

Perfil



Enviar mensagem

Nome: Aroldo Vargas

Email: aroldovneto@gmail.com

Formação: Sistemas de Informação

Areas de Interesse: Robotica, Automação, Programação



Vinculos institucionalizados



LARSE



NuTec

Publicações relacionadas



Resumo de uma publicação relacionada.



Resumo de uma publicação relacionada.



Resumo de uma publicação relacionada.

<http://www.larse.com/noticias>

Q search

[Inicio](#) → [Laboratorios](#) → [Projetos](#) → [Noticias](#) →[Entrar](#)[Registrar](#)

Enviar Mensagens,

Assunto: Mensagem enviada para o LARSE

Prezado(a) Senhor(a),

Estamos muito felizes em receber sua mensagem e agradecemos muito sua atenção. Nossa equipe está analisando sua solicitação e retornaremos o mais breve possível.

Atenciosamente,

Equipe de Atendimento ao Cliente

Cancelar

Enviar



Vinculos institucional



LARSE



NuTec

Programação



Assunto: Mensagem enviada para o LARSE

Prezado(a) Senhor(a),

Estamos muito felizes em receber sua mensagem e agradecemos muito sua atenção. Nossa equipe está analisando sua solicitação e retornaremos o mais breve possível.

Atenciosamente,

Equipe de Atendimento ao Cliente



Assunto: Mensagem enviada para o LARSE

Prezado(a) Senhor(a),

Estamos muito felizes em receber sua mensagem e agradecemos muito sua atenção. Nossa equipe está analisando sua solicitação e retornaremos o mais breve possível.

Atenciosamente,

Equipe de Atendimento ao Cliente



Q search

[Inicio](#) → [Laboratorios](#) → [Projetos](#) → [Noticias](#) → [Mensagens](#) →

[Aroldo Vargas](#)

[Sair](#)

Laboratórios

Área:

- ☒ Todos
- ☐ Robótica
- ☐ Sistemas
- ☐ Redes de computadores



[Laboratório de Robótica e Sistemas Embarcados - LARSE](#) →



[Laboratório de Extensão de Desenvolvimentos de Sistemas - LEDS](#)

GAIN

Grupo de Automação Industrial

[Grupo de Automação Industrial - GAIN](#)



Q search

[Inicio](#) → [Laboratorios](#) → [Projetos](#) → [Noticias](#) →

[Entrar](#)

[registrar](#)

Laboratórios

Área:

- ☒ Todos
- ☐ Robótica
- ☐ Sistemas
- ☐ Redes de computadores



[Laboratório de Robótica e Sistemas Embarcados - LARSE](#) →



[Laboratório de Extensão de Desenvolvimentos de Sistemas - LEDS](#)

GAI

Grupo de Automação Industrial

[Grupo de Automação Industrial - GAIN](#)



Sobre o Larse

O laboratorio realiza projetos na área de robotica e sistemas embarcados, atualmente está localizado no laboratorio 202 do IFES campus Serra. Além disso, o Larse participa e organiza competições de robotica para alunos do Ensino Médio e Superior.

[Sobre o Larse](#)[Professores](#)[Alunos](#)[Projetos](#)



Sobre o Larse

O laboratório realiza projetos na área de robótica e sistemas embarcados, atualmente está localizado no laboratório 202 do IFES campus Serra. Além disso, o Larse participa e organiza competições de robótica para alunos do Ensino Médio e Superior.






[Sobre o Larse](#)[Professores](#)[Alunos](#)[Projetos](#)



Q search

[Inicio](#)→ [Laboratorios](#)→ [Projetos](#)→ [Noticias](#)→ [Mensagens](#)→[Aroldo Vargas](#) | [Saír](#)[Sobre o Larse](#)[Professores](#)[Alunos](#)[Projetos](#)

Professores







Name	Lattes	Email	Linkedin
Eduardo Max Amaral		eduaardomax@gmail.com	
Flavio Garcia		flaviogarcia@gmail.com	
Maxwell Eduardo Monteiro		maxmonteiro@gmail.com	



Q search

[Inicio](#)→ [Laboratorios](#)→ [Projetos](#)→ [Noticias](#)→[Entra](#) | [Registrar](#)[Sobre o Larse](#)[Professores](#)[Alunos](#)[Projetos](#)

Professores

Name	Lattes	Email	Linkedin
Eduardo Max Amaral		eduardomax@gmail.com	
Flavio Garcia		flaviogarcia@gmail.com	
Maxwell Eduardo Monteiro		maxmonteiro@gmail.com	

[Inicio](#) → [Laboratorios](#) → [Projetos](#) → [Noticias](#) → [Mensagens](#) →[Aroldo Vargas](#)[Sair](#)

Alunos

[Sobre o Larse](#)[Professores](#)[Alunos](#)[Projetos](#)

Name	Formação	Email	Linkedin	Lattes
Aroldo Vargas	Sistemas de Informação	aroldovneto@gmail.com		
Arthur Mayerhofer	Técnico de Automação	arthur.mayerhofer@gmail.com		
Bruno Moreto	Sistemas de Informação	brunomoreto@gmail.com		
Lia Casati Ramaldes	Técnico de Informática	lia.casati@gmail.com		
Lorran Gabriel	Sistemas de Informação	lorrangabriel@gmail.com		



[Inicio](#) → [Laboratorios](#) → [Projetos](#) → [Noticias](#) →[Entrar](#)[Registrar](#)

Alunos

[Sobre o Larse](#)[Professores](#)[Alunos](#)[Projetos](#)

Name	Formação	Email	Linkedin	Lattes
Aroldo Vargas	Sistemas de Informação	aroldovneto@gmail.com		
Arthur Mayerhofer	Técnico de Automação	arthur.mayerhofer@gmail.com		
Bruno Moreto	Sistemas de Informação	brunomoreto@gmail.com		
Lia Casati Ramaldes	Técnico de Informática	lia.casati@gmail.com		
Lorran Gabriel	Sistemas de Informação	lorrangabriel@gmail.com		



[Sobre o Larse](#)[Professores](#)[Alunos](#)[Projetos](#)

Projetos

Name	Autores	Status	Pagina
ASSB9		Finalizado	
Aranha Robótica		Em andamento	
Volt		Em andamento	
Marreta Preta		Em andamento	
Braddock		Em andamento	

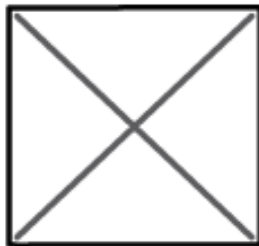
[Sobre o Larse](#)[Professores](#)[Alunos](#)[Projetos](#)

Projetos

Name	Autores	Status	Pagina
ASSB9		Finalizado	
Aranha Robótica		Em andamento	
Volt		Em andamento	
Marreta Preta		Em andamento	
Braddock		Em andamento	

[Inicio](#) → [Laboratorios](#) → [Projetos](#) → [Noticias](#) → [Mensagens](#) →[Aroldo Vargas](#) | [Sair](#)

Projetos



[Aranha Robótica](#)

Autores: Bruno Santos Fernandes, Joao



[Volt](#)

Autores: Aroldo Vargas, Lorrann Gabriel Araujo

Área:

- ☒ Robótica
- ☐ Sistemas
- ☐ Redes de computadores

Status:

- ☒ Em andamento
- ☐ Finalizado

Laboratório:

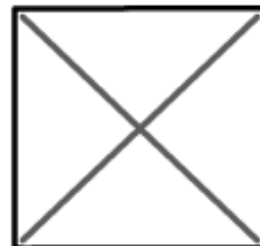
- ☒ LARSE
- ☐ GPRC
- ☐ NUTEC



[ASSB9](#)

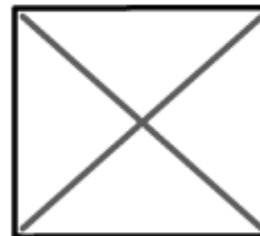
Sistema de controle por visão em primeira pessoa e sistema de detecção e rastreamento de um alvo baseados em visão computacional utilizando kinect

Autores: Filipe Salles, Lorrann Gabriel Araujo, Marcos Ferreira, Marlon Santos Macedo e Patrick Felipe de Souza



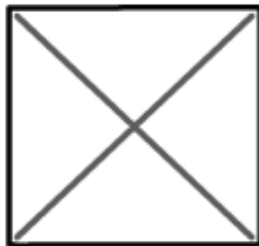
[Marreta Preta](#)

Autores: Aroldo Vargas, Arthur Mayerhofer, Lorrann Gabriel Araujo, Lia Casati



[Inicio](#) → [Laboratorios](#) → [Projetos](#) → [Noticias](#) →[Entrar](#) | [registrar](#)

Projetos



[Aranha Robótica](#)

Autores: Bruno Santos Fernandes, Joao



[Volt](#)

Autores: Aroldo Vargas, Lorrann Gabriel Araujo

Área:

- ☒ Robótica
- ☐ Sistemas
- ☐ Redes de computadores

Status:

- ☒ Em andamento
- ☐ Finalizado

Laboratório:

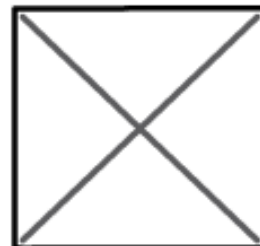
- ☒ LARSE
- ☐ GPRC
- ☐ NUTEC



[ASSB9](#)

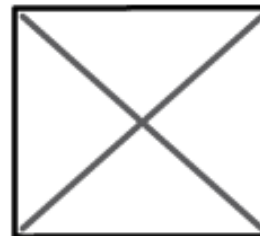
Sistema de controle por visão em primeira pessoa e sistema de detecção e rastreamento de um alvo baseados em visão computacional utilizando kinect

Autores: Filipe Salles, Lorrann Gabriel Araujo, Marcos Ferreira, Marlon Santos Macedo e Patrick Felipe de Souza



[Marreta Preta](#)

Autores: Aroldo Vargas, Arthur Mayerhofer, Lorrann Gabriel Araujo, Lia Casati



[Início](#) → [Laboratorios](#) → [Projetos](#) → [Noticias](#) → [Mensagens](#) →[Aroldo Varg](#) | [Sair](#)

ASSB9: SISTEMA DE CONTROLE POR VISÃO EM PRIMEIRA PESSOA E SISTEMA DE DETECÇÃO E RASTREAMENTO DE UM ALVO BASEADOS EM VISÃO COMPUTACIONAL UTILIZANDO KINECT.

Data da publicação: 06/08/2016

Status: finalizado

Autores: Filipe Salles, Lorrán Gabriel Araújo, Marcos Ferreira, Marlon Santos Macedo e Patrick Felipe de Souza.

Resumo: O uso de robôs baseados em realimentação por visão computacional é cada vez mais comum em várias aplicações, como linhas industriais e sistemas de segurança. Este artigo apresenta um sistema de controle robótico por visão em primeira pessoa. Também apresenta um sistema de detecção e rastreamento de um alvo baseado em visão computacional. Os sistemas foram implementados em ROS (Robot Operating System) e executados em uma plataforma robótica experimental (PR). Os resultados demonstraram que os sistemas propostos são viáveis e podem ser utilizados na robótica autônoma auxiliando na navegação de robôs.

Informações adicionais: O projeto participou da MNR - Mostra Nacional de Robótica no ano de 2016 recebendo mérito acadêmico pelo artigo produzido.

[Resumo](#)[Artigo](#)[Mídias](#)[Autores](#)[Referências](#)[Enviar mensagem](#)



Q search

[Início](#) → [Laboratorios](#) → [Projetos](#) → [Noticias](#) → [Mensagens](#) →[Aroldo Vargas](#) | [Sair](#)[Resumo](#)[Artigo](#)[Midias](#)[Autores](#)[Referências](#)[Enviar mensagem](#)

Enviar Mensagens,

ASSB9: SISTEMA DE CONTROLE POR VISÃO EM PRIMEIRA PESSOA E
VO BASEADOS EM

ado e Patrick Felipe de Souza.

da vez mais comum em várias
um sistema de controle robótico por
nto de um alvo baseado em visão
h) e executados em uma plataforma
são viáveis e podem ser utilizados

no ano de 2016 recebendo

Cancelar

Enviar



ASSB9: SISTEMA DE CONTROLE POR VISÃO EM PRIMEIRA PESSOA E SISTEMA DE DETECÇÃO E RASTREAMENTO DE UM ALVO BASEADOS EM VISÃO

Data de

Status

Autores

Resumo

aplica

visão

comp

robótica

na rob

Informações adicionais: O projeto participou da 11ª Mostra Nacional de Robótica no ano de 2016 recebendo mérito acadêmico pelo artigo produzido.

Santos Macedo e Patrick Felipe de Souza.

cional é cada vez mais comum em várias
apresenta um sistema de controle robótico por
e rastreamento de um alvo baseado em visão
(Tracking System) e executados em uma plataforma
as propostas são viáveis e podem ser utilizados

[Resumo](#)[Artigo](#)[Mídias](#)[Autores](#)[Referências](#)[Enviar mensagem](#)

Alert
Mensagem enviada com sucesso

Ok!

[Inicio→](#) [Laboratorios→](#) [Projetos→](#) [Noticias→](#)[Entrar](#)[Registrar](#)

ASSB9: SISTEMA DE CONTROLE POR VISÃO EM PRIMEIRA PESSOA E SISTEMA DE DETECÇÃO E RASTREAMENTO DE UM ALVO BASEADOS EM VISÃO COMPUTACIONAL UTILIZANDO KINECT.

Data da publicação: 06/08/2016

Status: finalizado

Autores: Filipe Salles, Lorrán Gabriel Araujo, Marcos Ferreira, Marlon Santos Macedo e Patrick Felipe de Souza.

Resumo: O uso de robôs baseados em realimentação por visão computacional é cada vez mais comum em várias aplicações, como linhas industriais e sistemas de segurança. Este artigo apresenta um sistema de controle robótico por visão em primeira pessoa. Também apresenta um sistema de detecção e rastreamento de um alvo baseado em visão computacional. Os sistemas foram implementados em ROS (Robot Operating System) e executados em uma plataforma robótica experimental (PR). Os resultados demonstraram que os sistemas propostos são viáveis e podem ser utilizados na robótica autônoma auxiliando na navegação de robôs.

Informações adicionais: O projeto participou da MNR - Mostra Nacional de Robótica no ano de 2016 recebendo mérito acadêmico pelo artigo produzido.

[Resumo](#)[Artigo](#)[Mídias](#)[Autores](#)[Referências](#)[Enviar mensagem](#)

[Início](#) → [Laboratorios](#) → [Projetos](#) → [Noticias](#) → [Mensagens](#) →[Aroldo Vargas](#) | [Sair](#)[Resumo](#)[Artigo](#)[Midias](#)[Autores](#)[Referências](#)[Enviar mensagem](#)

Enviar Mensagens,

Email:

Este artigo possui um código de identificação único que pode ser usado para rastrear o acesso ao conteúdo. O código é gerado automaticamente pelo sistema e é válido por um período de 30 dias. Para mais informações, consulte o manual de uso do sistema.

[Cancelar](#)[Enviar](#)

UMA PESSOA E DO BASEADOS EM

ado e Patrick Felipe de Souza.

da vez mais comum em várias
um sistema de controle robótico por
nto de um alvo baseado em visão
h) e executados em uma plataforma
são viáveis e podem ser utilizados

no ano de 2016 recebendo



ASSB9: SISTEMA DE CONTROLE POR VISÃO EM PRIMEIRA PESSOA E SISTEMA DE DETECÇÃO E RASTREAMENTO DE UM ALVO BASEADOS EM VISÃO

Data de

Status

Autor

Resum

aplica

visão

comput

robótica

na rob

Inform

merito

[Resumo](#)[Artigo](#)[Midias](#)[Autores](#)[Referências](#)[Enviar mensagem](#)

Alert

Mensagem enviada com sucesso,
a resposta sera enviada ao seu
email

Ok!

Santos Macedo e Patrick Felipe de Souza.

cional é cada vez mais comum em várias
apresenta um sistema de controle robótico por
e rastreamento de um alvo baseado em visão
(Visual Tracking System) e executados em uma plataforma
os propostos são viáveis e podem ser utilizados

de Robótica no ano de 2016 recebendo



Noticias



As inscrições para a **Olimpiada Brasileira de Robotica - OBR** se encerram nesta segunda-feira dia 12/08/2019. Para realizar sua inscrição [acesse aqui](#).



Lista de aprovados para segunda etapa da TRUFES é divulgada, os aprovados devem comparecer no local definido com a documentação exigida até o dia 22/08. Confira o [local aqui](#).



Noticias



As inscrições para a **Olimpiada Brasileira de Robotica - OBR** se encerram nesta segunda-feira dia 12/08/2019. Para realizar sua inscrição [acesse aqui](#).



Lista de aprovados para segunda etapa da TRUFES é divulgada, os aprovados devem comparecer no local definido com a documentação exigida até o dia 22/08. Confira o [local aqui](#).