



Renan Salles de Freitas

Endereço para acessar este CV: <http://lattes.cnpq.br/5225711092232935>

Última atualização do currículo em 24/02/2014

Possui graduação em Engenharia de Controle e Automação pela Universidade Federal do Rio de Janeiro(2011) e ensino-medio-segundo-graupelo Colégio de São Bento(2006). Atualmente é Especialista Visitante do Fundação Coordenação de Projetos, Pesquisas e Estudos Tecnológicos e Pesquisador de Sistemas Robóticos do Fundação Coordenação de Projetos, Pesquisas e Estudos Tecnológicos. Tem experiência na área de Ciência da Computação, com ênfase em Metodologia e Técnicas da Computação. (Texto gerado automaticamente pela aplicação CVLattes)

Identificação

Nome	Renan Salles de Freitas
Nome em citações bibliográficas	FREITAS, R. S.

Endereço

Formação acadêmica/titulação

2013	Mestrado em andamento em Engenharia Elétrica. Coordenação dos Programas de Pós-Graduação em Engenharia. Orientador: Fernando Lizarralde.
2007 - 2011	Graduação em Engenharia de Controle e Automação. Universidade Federal do Rio de Janeiro, UFRJ, Brasil. Título: Uso de robótica coletiva como solução para a busca de um alvo móvel.. Orientador: Felipe Maia Galvão França.
2004 - 2006	Ensino Médio (2º grau). Colégio de São Bento.

Atuação Profissional

Fundação Coordenação de Projetos, Pesquisas e Estudos Tecnológicos, COPPETEC, Brasil.

Vínculo institucional

2013 - Atual	Vínculo: Bolsista, Enquadramento Funcional: Pesquisador de Sistemas Robóticos, Carga horária: 20
--------------	---

Outras informações

DORIS: Sistema Robótico Móvel para Monitoramento, Inspeção e Intervenção em Plataformas de Óleo e Gás Projeto do GSCAR e LPS

Vínculo institucional

2012 - Atual	Vínculo: Bolsista, Enquadramento Funcional: Especialista Visitante, Carga horária: 20
--------------	--

Outras informações

SCDP - Sistema para Centro de decisão Orientado para Monitoração Ambiental de Plataforma usando Redes de Sensores Sem-fio

Universidade Federal do Rio de Janeiro, UFRJ, Brasil.

Vínculo institucional

2008 - 2009	Vínculo: Outro (especifique), Enquadramento Funcional: Estagiário, Carga horária: 10
-------------	---

Projetos de pesquisa

2013 - Atual

DORIS - Offshore Facilities Monitoring Robots

Descrição: DORIS is a R&D project that aims the development of technologies for remote supervision, diagnosis and data acquisition for offshore facilities. The system is composed of a mobile robot carrying different sensors monitored by signal processing algorithms, which perform environment data analysis and anomaly identification. The system will be able to detect abandoned objects, leakages, non-authorized people, fires and reading of displays. The data can be accessed on-line, allowing the processing to occur in real-time. The whole system will be validated at CENPES facilities, which are quite similar to a real offshore scenario..

Situação: Em andamento; Natureza: Pesquisa.

Alunos envolvidos: Mestrado acadêmico: (6) Doutorado: (1) .

Integrantes: Renan Salles de Freitas - Coordenador / Ramon Romankevicius Costa - Integrante / Liu Hsu - Integrante / Fernando Lizarralde - Integrante / Eduardo Vieira Leão Nunes - Integrante.

2013 - Atual

ROSA - Robô para Operação de Stoplogs Alagados

Descrição: ROSA - Robô constituído por um conjunto de sensores e atuadores a prova d'água que serão instalados em um Lifting Beam. Os sensores e atuadores serão conectados a uma eletrônica embarcada a prova d'água, instalada também no Lifting Beam, que processará e transmitirá as informações para a superfície através de um umbilical. Na superfície, os dados e controles do sistema poderão ser visualizados em uma interface gráfica no console de comando. Os sensores medirão dados detalhados sobre o atual status da operação de inserção/remoção dos stoplogs permitindo ao operador tomar decisões com base nessas informações, otimizar a operação e evitar possíveis problemas. Os atuadores possibilitam intervir na operação resolvendo problemas encontrados sem a necessidade de enviar mergulhadores ao local..

Situação: Em andamento; Natureza: Pesquisa.

Alunos envolvidos: Mestrado acadêmico: (1) .

Integrantes: Renan Salles de Freitas - Integrante / Eduardo Elael de Melo Soares - Integrante / Ramon Romankevicius Costa - Coordenador / Gabriel Alcantara - Integrante.

2012 - 2012

Rede de Sensores Distribuída

Descrição: Sistema de rede de sensores distribuído com comunicação ZigBee e Webservice.

Situação: Concluído; Natureza: Pesquisa.

Alunos envolvidos: Graduação: (2) .

Integrantes: Renan Salles de Freitas - Coordenador / Eduardo Elael de Melo Soares - Integrante.

2011 - 2011

A Swarm Robotics Approach to Decontamination

Descrição: Utilização de Robótica Coletiva e enxame de robôs no problema da descontaminação de um ambiente, no caso para apagar incêndios indoor..

Situação: Concluído; Natureza: Pesquisa.

Alunos envolvidos: Graduação: (5) .

Integrantes: Renan Salles de Freitas - Coordenador / Eduardo Elael de Melo Soares - Integrante / Guilherme Sales de Carvalho - Integrante / Felipe Maia Galvão França - Integrante / Guilherme Cesario Strachan - Integrante / Marcos dos Santos Xaud - Integrante / Thiago Monte dos Santos - Integrante.

2011 - 2011

Processamento de imagem e Reconhecimento de formas

Descrição: Desenvolvimento de um software de reconhecimento de formas para uma mira laser automática. Utilização de Visual Studio 2010 e microcontroladores Arduino..

Situação: Concluído; Natureza: Pesquisa.

Alunos envolvidos: Graduação: (3) .

Integrantes: Renan Salles de Freitas - Coordenador / Marcos Vinicius Bentes do Couto - Integrante / Guilherme Sales de Carvalho - Integrante / Ivanovich Lache Salcedo - Integrante.

2008 - 2010

Integrando as abordagens Top-down e bottom-up na operação de adição de antecedentes em revisão de teorias de primeira ordem, a partir de exemplos.

Descrição: Desenvolver o sistema de geração de teorias BETH no sistema de

revisão de teorias FORTE a fim de melhorar o desempenho. Utilização da linguagem de programação PROLOG..

Situação: Concluído; Natureza: Pesquisa.

Alunos envolvidos: Graduação: (2) / Doutorado: (2) .

2007 - 2007

Integrantes: Renan Salles de Freitas - Integrante / Gerson Zaverucha - Coordenador / Ana Luisa Duboc - Integrante.

Cubo Mágico 3D com Solucionador

Descrição: Desenvolvimento de um programa solucionador e interface 3D, na linguagem C++, de um Cubo Mágico..

Situação: Concluído; Natureza: Pesquisa.

Integrantes: Renan Salles de Freitas - Coordenador / Eduardo Elael de Melo Soares - Integrante / Priscila Machado Vieira Lima - Integrante.

Áreas de atuação

1. Grande área: Ciências Exatas e da Terra / Área: Ciência da Computação / Subárea: Metodologia e Técnicas da Computação/Especialidade: Linguagens de Programação.
2. Grande área: Engenharias / Área: Engenharia Elétrica / Subárea: Circuitos Elétricos, Magnéticos e Eletrônicos/Especialidade: Circuitos Eletrônicos.
3. Grande área: Engenharias / Área: Engenharia Elétrica / Subárea: Eletrônica Industrial, Sistemas e Controles Eletrônicos/Especialidade: Automação Eletrônica de Processos Elétricos e Industriais.

Idiomas

Inglês	Compreende Bem, Fala Bem, Lê Bem, Escreve Bem.
Francês	Compreende Bem, Fala Razoavelmente, Lê Bem, Escreve Razoavelmente.

Produções

Produção bibliográfica

Capítulos de livros publicados

1. ★ Daniel S. F. Alves ; **FREITAS, R. S.** . A Swarm Robotics Approach to Decontamination. In: Raúl Aquino Santos, Omar Lengerke, Arthur Edwards. (Org.). Mobile Ad Hoc Robots and Wireless Robotic Systems: Design and Implementation. : IGI Global, 2012, v. 1, p. -.

Página gerada pelo Sistema Currículo Lattes em 16/09/2014 às 14:51:17