



Alessandro Jacoud Peixoto

Bolsista de Produtividade em Pesquisa do CNPq - Nível 2

Endereço para acessar este CV: <http://lattes.cnpq.br/7341141838695457>

Última atualização do currículo em 25/07/2014

possui graduação em Engenharia Eletrônica pela Universidade Federal do Rio de Janeiro (UFRJ), mestrado (2002) e doutorado (2007) em Engenharia Elétrica pela COPPE/UFRJ. Atualmente é Professor Adjunto do Departamento de Engenharia Eletrônica e de Computação (DEL/Poli/UFRJ) da UFRJ e Professor da COPPE/UFRJ. Participou de diversos projetos na área de engenharia elétrica desenvolvendo eletrônica embarcada de sistemas robotizados para inspeção de dutos, barragens e túneis de adução. Desde 2007, participa do Programa Antártico Brasileiro (PROANTAR) desenvolvendo um robô de operação remota (ROV) para inspeção submarina e visitou a estação brasileira na Antártica em novembro de 2007. De 2008 a 2013, participou do Programa de Pós-Graduação em Engenharia Elétrica (PPEEL) do Centro Federal de Educação Celso Suckow da Fonseca (CEFET-RJ). Atua principalmente nos seguintes temas: teoria de controle não-linear, controle de sistemas não-lineares incertos, controle a estrutura variável por modos desilizantes, controle para busca extremal, sistemas de controle em tempo real, processos industriais, automação, robótica submarina e robótica industrial. (Texto informado pelo autor)

Identificação

Nome	Alessandro Jacoud Peixoto
Nome em citações bibliográficas	PEIXOTO, A. J.; PEIXOTO, ALESSANDRO JACOUD; PEIXOTO, ALESSANDRO J.

Endereço

Endereço Profissional	Universidade Federal do Rio de Janeiro, Escola Politécnica. Departamento de Engenharia Eletrônica e de Computação. Centro de Tecnologia, Bloco H, sala H200B, Cidade Universitária. Ilha do Fundão 21945970 - Rio de Janeiro, RJ - Brasil - Caixa-postal: 68564 Telefone: (21) 25628120 URL da Homepage: https://www.del.ufrj.br/equipe/docentes/alessandro-peixoto
-----------------------	--

Formação acadêmica/titulação

2002 - 2007

Doutorado em Engenharia Elétrica (Conceito CAPES 7).

Universidade Federal do Rio de Janeiro, UFRJ, Brasil.

Título: Rastreamento de Trajetória por Modos Deslizantes de uma Classe de Sistemas Não-Lineares Incertos via Realimentação de Saída, Ano de obtenção: 2007.

Orientador:  Liu Hsu.

Bolsista do(a): Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico, CNPq, Brasil.

Palavras-chave: modos deslizantes; realimentação de saída; sistemas não-lineares incertos; rastreamento de trajetória; observador de alto ganho.

Grande área: Engenharias / Área: Engenharia Elétrica / Subárea: Eletrônica Industrial, Sistemas e Controles Eletrônicos / Especialidade: Controle de Processos Eletrônicos, Retroalimentação.

2000 - 2002

Mestrado em Engenharia Elétrica (Conceito CAPES 7).

Universidade Federal do Rio de Janeiro, UFRJ, Brasil.

Título: Controle Suave Por Modo Deslizante em Presença de Ruído de Quantização, Ano de Obtenção: 2002.

Orientador: Liu Hsu e Fernando C. Lizarralde.

Bolsista do(a): Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico, CNPq, Brasil.

Palavras-chave: modos deslizantes; filtro de Kalman; realimentação de saída; sistemas incertos; modelo de referência; grau relativo arbitrário.

Grande área: Engenharias / Área: Engenharia Elétrica / Subárea: Eletrônica Industrial, Sistemas e Controles Eletrônicos / Especialidade: Controle de Processos Eletrônicos, Retroalimentação.

1993 - 2000

Graduação em Engenharia Elétrica (ênfase em Eletrônica).

Universidade Federal do Rio de Janeiro, UFRJ, Brasil.

Título: Projeto e Controle de um Protótipo de um Helicóptero.

Orientador: Fernando C. Lizarralde.

1991 interrompida

Graduação interrompida em 1992 em Engenharia Eletrônica.

Instituto Militar de Engenharia, IME, Brasil.

Título: Inexistente.

Orientador: Inexistente.

Ano de interrupção: 1992

Formação Complementar

2003 - 2003

Capacitação Empresarial para Empreend. Inovadores. (Carga horária: 96h).
Incubadora de Empresas da COPPE/UFRJ.

Atuação Profissional

Instituto Alberto Luiz Coimbra de Pós-Graduação e Pesquisa de Engenharia, COPPE, Brasil.**Vínculo institucional****2013 - Atual**

Vínculo: Colaborador, Enquadramento Funcional: Prof. Colaborador

Universidade Federal do Rio de Janeiro, UFRJ, Brasil.**Vínculo institucional****2010 - Atual**

Vínculo: Servidor Público, Enquadramento Funcional: Professor Adjunto, Carga horária: 40, Regime: Dedicção exclusiva.

Vínculo institucional**2007 - 2010**

Vínculo: Livre, Enquadramento Funcional: Pesquisador Colaborador

Outras informações

Pesquisa e Desenvolvimento, Programa de Pós-Graduação em Engenharia Elétrica da COPPE/UFRJ, GSCAR - Grupo de Simulação e Controle em Automação e Robótica.

Vínculo institucional**2005 - 2007**

Vínculo: Servidor Público, Enquadramento Funcional: Professor Substituto, Carga horária: 20

Outras informações

Disciplinas Ministradas: Álgebra Linear II, Controle Linear II, Laboratório de Controle I, Laboratório de Controle II, Laboratório de Eletricidade I, Sensores e Atuadores I.

Vínculo institucional**2003 - 2007**

Vínculo: Livre, Enquadramento Funcional: Bolsista de Doutorado, Regime: Dedicção exclusiva.

Vínculo institucional**2003 - 2004**

Vínculo: Estágio à Docência, Enquadramento Funcional: Aluno de Doutorado, Carga horária: 20

Outras informações

Ensino em Engenharia Eletrônica e de Computação, Nível: Graduação. Disciplinas Ministradas: Controle Linear IIA, Controle Linear IA e Sistemas Lineares II. Ensino em Engenharia Elétrica, Nível: Mestrado. Disciplinas Ministradas: Sistemas Não-lineares I.

Vínculo institucional**2000 - 2002**

Vínculo: Livre, Enquadramento Funcional: Bolsista de Mestrado, Regime: Dedicção exclusiva.

Atividades**08/2014 - Atual**

Ensino, Engenharia Eletrônica e de Computação, Nível: Graduação

Disciplinas ministradas

Métodos Matemáticos em Engenharia Eletrônica

08/2014 - Atual

Ensino, Engenharia de Controle e Automação, Nível: Graduação

Disciplinas ministradas

Laboratório de Automação e Controle

02/2013 - Atual

Pesquisa e desenvolvimento , Instituto Alberto Luiz Coimbra de Pós Graduação e Pesquisa de Engenharia, .

Linhas de pesquisa

Controle de Sistemas Não-Lineares

02/2013 - Atual

Pesquisa e desenvolvimento , Instituto Alberto Luiz Coimbra de Pós Graduação e Pesquisa de Engenharia, .

Linhas de pesquisa

Automação e Controle de Processos

02/2013 - Atual

Pesquisa e desenvolvimento , Instituto Alberto Luiz Coimbra de Pós Graduação e Pesquisa de Engenharia, .

Linhas de pesquisa

Controle para Busca Extremal

03/2000 - Atual

Pesquisa e desenvolvimento , Instituto Alberto Luiz Coimbra de Pós Graduação e Pesquisa de Engenharia, Programa de Engenharia Elétrica (PEE).

Linhas de pesquisa

Robótica Submarina

Controle Não-Linear Avançado

Robótica

08/2013 - 12/2013

Ensino, Engenharia de Controle e Automação, Nível: Graduação

Disciplinas ministradas

Laboratório de Automação e Controle	08/2013 - 12/2013
Ensino, Engenharia Eletrônica e de Computação, Nível: Graduação	
Disciplinas ministradas	03/2013 - 08/2013
Métodos Matemáticos em Engenharia Eletrônica	
Ensino, Engenharia de Controle e Automação, Nível: Graduação	
Disciplinas ministradas	03/2013 - 08/2013
Controle Avançado	
Introdução a ECA	
Ensino, Engenharia Eletrônica e de Computação, Nível: Graduação	
Disciplinas ministradas	08/2012 - 12/2012
Métodos Matemáticos em Engenharia Eletrônica	
Ensino, Engenharia Eletrônica e de Computação, Nível: Graduação	
Disciplinas ministradas	08/2012 - 12/2012
Sistemas Lineares II	
Ensino, Engenharia de Controle e Automação, Nível: Graduação	
Disciplinas ministradas	03/2012 - 07/2012
Laboratório de Automação e Controle	
Ensino, Engenharia de Controle e Automação, Nível: Graduação	
Disciplinas ministradas	03/2012 - 07/2012
Controle Avançado	
Ensino, Engenharia Eletrônica e de Computação, Nível: Graduação	
Disciplinas ministradas	08/2011 - 12/2011
Tópicos Especiais em Sistemas de Controle	
Ensino, Engenharia de Controle e Automação, Nível: Graduação	
Disciplinas ministradas	08/2011 - 12/2011
Laboratório de Automação e Controle (COE482)	
Robótica e Automação	
Ensino, Engenharia Eletrônica e de Computação, Nível: Graduação	
Disciplinas ministradas	03/2011 - 07/2011
Sistemas Lineares I	
Robótica e Automação	
Ensino, Engenharia de Controle e Automação, Nível: Graduação	
Disciplinas ministradas	03/2011 - 07/2011
Controle Avançado	
Ensino, Engenharia Eletrônica e de Computação, Nível: Graduação	
Disciplinas ministradas	03/2005 - 08/2007
Laboratório de Eletrônica I	
Ensino, Engenharia Elétrica, Nível: Graduação	
Disciplinas ministradas	03/2003 - 08/2003
Álgebra Linear II	
Controle Linear II	
Laboratório de Controle I	
Laboratório de Controle II	
Laboratório de Eletricidade I	
Sensores e Atuadores I	
Ensino, Engenharia Elétrica (ênfase em Eletrônica), Nível: Graduação	
Disciplinas ministradas	01/2003 - 04/2003
Controle Linear IIA (Estágio de Docência)	
Outras atividades técnico-científicas , Instituto Alberto Luiz Coimbra de Pós Graduação e Pesquisa de Engenharia, Programa de Engenharia Elétrica (PEE).	
Atividade realizada	01/2003 - 04/2003
Instalação e programação preliminares do robô IRB 2000 (LARC).	
Outras atividades técnico-científicas , Instituto Alberto Luiz Coimbra de Pós Graduação e Pesquisa de Engenharia, Programa de Engenharia Elétrica (PEE).	
Atividade realizada	03/2002 - 08/2002
Supervisão da instalação elétrica do LARC e Prog. do Alarme de Seg..	
Ensino, Engenharia Elétrica (ênfase em Eletrônica), Nível: Graduação	
Disciplinas ministradas	03/1993 - 03/1994
Controle Linear IA (Estágio de Docência)	
Sistemas Lineares II (Estágio de Docência)	
Outras atividades técnico-científicas , Escola Politécnica, Instituto de Matemática (IMA).	

Atividade realizada
Monitoria de Cálculo e Geometria Plana.

Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca, CEFET/RJ, Brasil.

Vínculo institucional

2008 - Atual

Vínculo: Livre, Enquadramento Funcional: Pesquisador

Outras informações

Pesquisa e Desenvolvimento, Membro do Corpo Docente do Programa de Pós-Graduação em Engenharia Elétrica (PPEEL/CEFET-RJ), Área de Concentração: Instrumentação e Controle. Ensino, Engenharia Eletrônica, Nível: Mestrado. Disciplinas Ministradas: Métodos Matemáticos em Engenharia Elétrica, Controle Não-Linear.

Vínculo institucional

2008 - 2010

Vínculo: Servidor Público, Enquadramento Funcional: Professor Adjunto, Carga horária: 40, Regime: Dedicção exclusiva.

Outras informações

Disciplinas Ministradas: Métodos Matemáticos em Engenharia Elétrica, Mecatrônica, Robótica Industrial, Controle Não-Linear, Processamento de Sinais I, Eletrônica Digital.

Vínculo institucional

2002 - 2003

Vínculo: Colaborador, Enquadramento Funcional: Professor Colaborador, Carga horária: 20

Outras informações

Disciplinas Ministradas: Robótica Industrial I e II e Controles Clássico e Moderno.

Atividades

09/2012 - 12/2012

Ensino, Programa de Pós-Grad. em Eng. Elétrica (PPEEL), Nível: Pós-Graduação
Disciplinas ministradas
Controle Não-Linear

07/2008 - 07/2010

Conselhos, Comissões e Consultoria, Unidade Maracanã, PPEEL.
Cargo ou função
Coordenador da Comissão do Processo Seletivo para o Mestrado (PPEEL/CEFET-RJ).

03/2010 - 06/2010

Ensino, Engenharia Elétrica, Nível: Pós-Graduação
Disciplinas ministradas
Métodos Matemáticos em Engenharia Elétrica

03/2009 - 03/2010

Ensino, Engenharia Elétrica (Controle e Automação), Nível: Graduação
Disciplinas ministradas
Controle Não-Linear
Processamento de Sinais I

03/2009 - 03/2010

Ensino, Engenharia de Produção, Nível: Graduação
Disciplinas ministradas
Mecatrônica
Robótica Industrial

06/2009 - 08/2009

Ensino, Engenharia Elétrica, Nível: Pós-Graduação
Disciplinas ministradas
Controle Não Linear

07/2008 - 12/2008

Ensino, Engenharia Elétrica (Controle e Automação), Nível: Graduação
Disciplinas ministradas
Eletrônica Digital
Processamento de Sinais I

07/2008 - 12/2008

Ensino, Engenharia de Produção, Nível: Graduação
Disciplinas ministradas
Mecatrônica
Robótica Industrial

07/2008 - 10/2008

Ensino, Engenharia Elétrica, Nível: Pós-Graduação
Disciplinas ministradas
Métodos Matemáticos em Engenharia Elétrica

04/2003 - 06/2003

Ensino, Lato Sensu MBA - Executivo em Automação e Controle, Nível: Pós-Graduação
Disciplinas ministradas
Robótica Industrial I e II

04/2002 - 06/2002

Ensino, Lato Sensu MBA - Executivo em Automação e Controle, Nível: Pós-Graduação
Disciplinas ministradas
Controles Clássico e Moderno

Universidade do Estado do Rio de Janeiro, UERJ, Brasil.**Vínculo institucional****2003 - 2004**

Vínculo: Servidor Público, Enquadramento Funcional: Professor Substituto, Carga horária: 20

Outras informações

Disciplinas Ministradas: Controle de Servomecanismo I, Laboratório de Servomecanismo I e Modelos Matemáticos II.

Atividades**05/2003 - 03/2004**

Ensino, Engenharia Eletrônica, Nível: Graduação

Disciplinas ministradas

Controle de Servomecanismo I

Laboratório de Servomecanismo I

Modelos Matemáticos II

Fluxo Tecnologia, LTDA, FT, Brasil.**Vínculo institucional****1996 - 1998**

Vínculo: Estagiário, Enquadramento Funcional: Estagiário de desenvolvimento, Carga horária: 20

Atividades**06/1997 - 03/1998**

Serviços técnicos especializados , Fluxo Tecnologia, .

Serviço realizado

Desenvolvimento de um sistema multitarefa para aquisição de dados.

03/1997 - 06/1997

Serviços técnicos especializados .

Serviço realizado

Desenvolvimento de um sistema supervisor para enchedora de garrafas.

03/1996 - 03/1997

Serviços técnicos especializados .

Serviço realizado

Desenvolvimento de controladores de temperatura microprocessados.

Curso Pré-Vestibular AJAC/UFRJ, AJAC/UFRJ, Brasil.**Vínculo institucional****2001 - 2001**

Vínculo: Livre, Enquadramento Funcional: Professor de Matemática, Carga horária: 20

Atividades**03/2001 - 12/2001**

Ensino,

Disciplinas ministradas

Matemática (Álgebra e Geometria)

Colégio/Curso Impacto, CIMP, Brasil.**Vínculo institucional****1991 - 1994**

Vínculo: Celetista, Enquadramento Funcional: professor, Carga horária: 20

Atividades**03/1991 - 03/1994**

Ensino,

Disciplinas ministradas

Física

Matemática para Olimpíadas

Linhas de pesquisa

1. Robótica Submarina
2. Controle Não-Linear Avançado
3. Robótica
4. Controle de Sistemas Não-Lineares
5. Automação e Controle de Processos
6. Controle para Busca Extremal

Projetos de pesquisa

2014 - Atual	<p>Controle e Monitoramento Multiponto da Cadeia Fria de Sangue de uma Unidade Transfusional</p> <p>Descrição: Neste projeto são apresentados os desafios pertinentes enfrentados acerca do controle e monitoramento de temperatura da cadeia fria de sangue de uma unidade transfusional. Trata-se de equipar a Unidade Transfusional do Hospital Universitário Clementino Fraga Filho (HUCFF-UFRJ) com um sistema de monitoramento e controle de temperatura que permita reconfiguração e adaptação. Busca-se também desenvolver trabalho teórico que dará ênfase à concepção e à análise de métodos de controle multivariável de temperatura..</p> <p>Situação: Em andamento; Natureza: Pesquisa.</p> <p>Alunos envolvidos: Graduação: (3) / Mestrado acadêmico: (2) .</p>
2013 - 2014	<p>Integrantes: Alessandro Jacoud Peixoto - Coordenador / Hélio dos Santos Dutra - Integrante / Marcia Garnica Maiolino - Integrante / Rodrigo Doyle Portugal - Integrante.</p> <p>Financiador(es): FAPERJ - Auxílio financeiro.</p> <p>Apoio a Equipes Discentes em Proj. de base Tecn. para Competições de Caráter Educacional</p> <p>Descrição: ADT1 - Auxílio a Desenvolvimento de Tecnologia.</p> <p>Situação: Concluído; Natureza: Pesquisa.</p> <p>Alunos envolvidos: Graduação: (5) .</p>
2013 - Atual	<p>Integrantes: Alessandro Jacoud Peixoto - Coordenador.</p> <p>Financiador(es): FAPERJ - Auxílio financeiro.</p> <p>DORIS - Sistema Robótico Móvel para Inspeção Remota de Instalações Offshore</p> <p>Situação: Em andamento; Natureza: Pesquisa.</p>
2012 - 2014	<p>Integrantes: Alessandro Jacoud Peixoto - Integrante / Ramon R. Costa - Coordenador.</p> <p>Controle de Sistemas Não-Lineares Incertos com Aplicação em Robótica Móvel (APQ1)</p> <p>Descrição: Neste projeto são apresentados desafios pertinentes enfrentados acerca do controle de sistemas não-lineares incertos. As pesquisas desenvolvidas serão orientadas segundo os seguintes objetivos gerais: (i) desenvolver pesquisa básica e aplicada na área de sistemas de controle de processos e de sistemas robóticos não-lineares (robótica móvel); (ii) criar infra-estrutura de laboratório adequada para o desenvolvimento dos temas propostos e (iii) formar recursos humanos especializados em controle e robótica. Busca-se desenvolver contribuições para o controle robusto e adaptativo de uma classe de sistemas não-lineares incertos tão ampla quanto possível. Visa-se de uma forma geral a robótica industrial, a automação e o controle de processos e, em particular, a formação de robôs móveis terrestres. As técnicas e os algoritmos deverão ser testados em bancadas experimentais já disponíveis e a serem montadas com os itens solicitados neste projeto. Problemas práticos de implementação serão considerados, tais como: ruído de medição, chattering (oscilações de alta frequência), dinâmicas e perturbações não-modeladas, conservadorismos, histerese e discretização do controlador..</p> <p>Situação: Concluído; Natureza: Pesquisa.</p> <p>Alunos envolvidos: Graduação: (4) .</p>
2011 - 2013	<p>Integrantes: Alessandro Jacoud Peixoto - Coordenador.</p> <p>Financiador(es): Fundação Carlos Chagas Filho de Amparo à Pesquisa do Estado do RJ - Auxílio financeiro.</p> <p>Embarcações não tripuladas para monitoração ambiental e defesa</p> <p>Descrição: Edital FAPERJ no. 25/2010 - Apoio a Núcleos Emergentes de Pesquisa (Pronem)..</p> <p>Situação: Em andamento; Natureza: Pesquisa.</p>
2011 - Atual	<p>Integrantes: Alessandro Jacoud Peixoto - Integrante / José Paulo Vilela Soares da Cunha - Coordenador.</p> <p>Financiador(es): Fundação Carlos Chagas Filho de Amparo à Pesquisa do Estado do RJ - Auxílio financeiro.</p> <p>Edital CAPES 25/2011 - Pró-Equipamentos Institucional</p> <p>Situação: Em andamento; Natureza: Pesquisa.</p> <p>Integrantes: Alessandro Jacoud Peixoto - Coordenador.</p>

2009 - 2012	Desenvolvimento do Robô Submarino LUMA para Estudos de Biodiversidade e Impacto Ambiental na Antártica (PROANTAR 557113/2009-1) Situação: Em andamento; Natureza: Pesquisa.
2007 - 2009	Integrantes: Alessandro Jacoud Peixoto - Coordenador. Controle Avançado para Nanoposicionamento por Atuadores Piezoelétricos (UNIVERSAL 482701/2007-2) Situação: Concluído; Natureza: Pesquisa.
2007 - 2009	Integrantes: Alessandro Jacoud Peixoto - Coordenador. Processos para Qualificação do Escoamento no Tanque Oceânico do LabOceano Situação: Concluído; Natureza: Pesquisa.
2001 - 2003	Integrantes: Alessandro Jacoud Peixoto - Coordenador. Avaliação de Circuitos Eletrônicos Microcontrolados Submetidos à Pressão Hiperbárica Situação: Concluído; Natureza: Pesquisa. Alunos envolvidos: Graduação: (2) / Mestrado acadêmico: (1) . Integrantes: Alessandro Jacoud Peixoto - Integrante / Fernando C. Lizarralde - Integrante / Liu Hsu - Coordenador / Ramon R. Costa - Integrante / Luiz Paulo Gomes - Integrante / Rodrigo F. Carneiro - Integrante. Financiador(es): Centro de Pesquisa da Petrobras - Auxílio financeiro. Número de produções C, T & A: 4 / Número de orientações: 1

Projetos de desenvolvimento

2005 - 2008	Projeto MABIREH - Biodiversidade da Antártica. Sub-projeto: Veículos Submarinos de Operação Remota (ROV) Situação: Concluído; Natureza: Desenvolvimento. Alunos envolvidos: Graduação: (2) / Mestrado acadêmico: (2) / Doutorado: (1) . Integrantes: Alessandro Jacoud Peixoto - Integrante / Liu Hsu - Coordenador / Ramon R. Costa - Integrante / Rodrigo F. Carneiro - Integrante. Financiador(es): Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico - Auxílio financeiro.
2003 - 2005	Desenvolvimento de Tecnologia para Inspeção de Túnel de Adução Utilizando Robôs Submarinos de Operação Remota (ROV) Situação: Concluído; Natureza: Desenvolvimento. Alunos envolvidos: Graduação: (4) / Mestrado acadêmico: (2) / Doutorado: (1) . Integrantes: Alessandro Jacoud Peixoto - Integrante / Fernando C. Lizarralde - Integrante / Liu Hsu - Coordenador / Ramon R. Costa - Integrante / Rodrigo F. Carneiro - Integrante / Antonio C. Leite - Integrante. Financiador(es): Ampla Energia e Serviços - Auxílio financeiro. Número de produções C, T & A: 4
2001 - 2003	Projeto e Construção de um Sistema Robotizado de Medição de Camada de Revestimento e Ovalização de Dutos Situação: Concluído; Natureza: Desenvolvimento. Alunos envolvidos: Graduação: (2) / Mestrado acadêmico: (1) . Integrantes: Alessandro Jacoud Peixoto - Integrante / Fernando C. Lizarralde - Integrante / Liu Hsu - Integrante / Ramon R. Costa - Coordenador / Luiz Paulo Gomes - Integrante / Rodrigo F. Carneiro - Integrante. Financiador(es): Centro de Pesquisa da Petrobras - Auxílio financeiro. Número de produções C, T & A: 9 / Número de orientações: 1

Revisor de periódico

2008 - Atual	Periódico: International Journal of Adaptive Control and Signal Processing (Print)
2009 - Atual	Periódico: Controle & Automação (Impresso)
2010 - Atual	Periódico: Automatica (Oxford)
2009 - Atual	Periódico: IEEE Transactions on Automatic Control (Print)
2011 - Atual	Periódico: Journal of the Franklin Institute

Áreas de atuação

1. Grande área: Engenharias / Área: Engenharia Elétrica / Subárea: Eletrônica Industrial, Sistemas e Controles Eletrônicos/Especialidade: Automação Eletrônica de Processos Elétricos e Industriais.
2. Grande área: Engenharias / Área: Engenharia Elétrica / Subárea: Eletrônica Industrial, Sistemas e Controles Eletrônicos/Especialidade: Controle de Processos Eletrônicos, Retroalimentação.
3. Grande área: Engenharias / Área: Engenharia Elétrica / Subárea: Eletrônica Industrial, Sistemas e Controles Eletrônicos/Especialidade: Controle e Robótica.

Idiomas

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

Prêmios e títulos

2012	Auxílio a Pesquisa (APQ1), FAPERJ.
2012	Outstanding Reviewers of 2012., Asian Journal of Control.
2011	Convite para co-chair da seção ``Controle Adaptativo" do Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente (SBAI'11), Sociedade Brasileira de Automática (SBA).
2009	Aprovado no Concurso Público para Professor Adjunto do Departamento de Engenharia Eletrônica e de Computação, Universidade Federal do Rio de Janeiro (UFRJ).
2009	Aprovado no Concurso Público para Professor Adjunto do Departamento de Engenharia Eletrônica e de Computação, Universidade Federal do Rio de Janeiro (UFRJ).
2008	Aprovado no Concurso Público para Professor Adjunto do Departamento de Engenharia Elétrica., Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca (CEFET-RJ).
2007	Bolsista Doutorado Nota 10., FAPERJ.
2006	Anotação de Responsabilidade Técnica (ART), Conselho Regional de Engenharia, Arquitetura e Agronomia (CREA-RJ).
2005	Aprovado no Processo Seletivo para Prof. Substituto da UFRJ, Universidade Federal do Rio de Janeiro (UFRJ).
2003	Aprovado no Concurso Público para Professor Substituto da UERJ, Universidade Estadual do Rio de Janeiro.
2003	Terceiro Prêmio na Semana de Eletrônica, DEL/UFRJ.
1991	Integrante da 6th Olimpíada Ibero-Americana de Matemática, Sociedade Brasileira de Matemática (SBM).
1991	Integrante da 32th Olimpíada Internacional de Matemática, Sociedade Brasileira de Matemática (SBM).
1990	Segundo Prêmio na 12th Olimpíada Brasileira de Matemática, Sociedade Brasileira de Matemática (SBM).
1989	Quarta Colocação na X Olimpíada Estadual de Matemática, Sociedade Brasileira de Matemática (SBM).
1989	Segunda Colocação na V Olimpíada Estadual de Física, Sociedade Brasileira de Matemática (SBM).

Produções

Produção bibliográfica

Artigos completos publicados em periódicos

Ordenar por

Ordem Cronológica

1. NUNES, EDUARDO V.L. ; **PEIXOTO, ALESSANDRO J.** ; OLIVEIRA, TIAGO ROUX ; HSU, Liu . Global exact tracking for uncertain MIMO linear systems by output feedback sliding mode control. Journal of the Franklin Institute **JCR**, v. 351, p. 2015-2032, 2014.
2. OLIVEIRA, TIAGO ROUX ; LEITE, ANTONIO CANDEA ; **PEIXOTO, ALESSANDRO JACOU** ; HSU, Liu . Overcoming Limitations of Uncalibrated Robotics Visual Servoing by means of Sliding Mode Control and Switching Monitoring Scheme. Asian Journal of Control **JCR**, v. 16, p. n/a-n/a, 2014.
3. Oliveira, T. R. ; **PEIXOTO, A. J.** ; HSU, L. . Peaking Free Output-Feedback Exact Tracking of Uncertain Nonlinear Systems via Dwell-Time and Norm Observers. International Journal of Robust and Nonlinear Control (Print) **JCR**, v. 23, p. 483-513, 2013.
Citações: **WEB OF SCIENCE** 3 | **SCOPUS** 3
4. ★ Oliveira, T. R. ; **PEIXOTO, A. J.** ; HSU, L. . Global Real-Time Optimization by Output-Feedback Extremum-Seeking Control with Sliding Modes. Journal of the Franklin Institute **JCR**, v. 349, p. 1397-1415, 2012.
Citações: **WEB OF SCIENCE** 2 | **SCOPUS** 5
5. Rodrigo F. Carneiro ; MAIA, F. B. ; **PEIXOTO, A. J.** ; BORGES FILHO, M. ; HSU, L. . Calibração de Transmissores Foundation Fieldbus. Revista C & I. Controle & Instrumentação, v. 182, p. 40-44, 2012.
6. ★ **PEIXOTO, A. J.** ; Oliveira, T. R. ; HSU, L. . Global tracking sliding mode control for a class of nonlinear systems via variable gain observer. International Journal of Robust and Nonlinear Control (Print) **JCR**, v. 21, p. 177-196, 2011.
Citações: **WEB OF SCIENCE** 2 | **SCOPUS** 2
7. **PEIXOTO, A. J.** ; Oliveira, T. R. ; HSU, L. . Rastreamento global via controle por modos deslizantes e observador com ganho dinâmico. Controle & Automação (Impresso), v. 22, p. 308-324, 2011.
Citações: **SCOPUS** 1
8. Oliveira, T. R. ; **PEIXOTO, A. J.** ; HSU, L. . Controle por modos deslizantes de sistemas multivariáveis não-lineares incertos aplicado à servovisão robótica não-calibrada. Controle & Automação (Impresso), p. 201-213, 2011.
9. ★ Oliveira, T. R. ; HSU, L. ; **PEIXOTO, A. J.** . Output-feedback global tracking for unknown control direction plants with application to extremum-seeking control. Automatica (Oxford) **JCR**, v. 47, p. 2029-2038, 2011.
Citações: **WEB OF SCIENCE** 2 | **SCOPUS** 7
10. Oliveira, T. R. ; **PEIXOTO, A. J.** ; HSU, L. . Controle por realimentação de saída e modos deslizantes via função de chaveamento periódica aplicado ao problema de busca extremal. Controle & Automação (Impresso), v. 22, p. 412-424, 2011.
Citações: **SCOPUS** 1
11. ★ Oliveira, T. R. ; **PEIXOTO, A. J.** ; HSU, L. . Sliding Mode Control of Uncertain Multivariable Nonlinear Systems with Unknown Control Direction via Switching and Monitoring Function. IEEE Transactions on Automatic Control (Print) **JCR**, v. 55, p. 1028-1034, 2010.
Citações: **WEB OF SCIENCE** 15 | **SCOPUS** 25
12. Oliveira, T. R. ; **PEIXOTO, A. J.** ; HSU, L. . Controle por realimentação de saída para sistemas incertos fortemente não-lineares. Controle & Automação (Impresso), v. 21, p. 69-81, 2010.
Citações: **SciELO** 3 | **SCOPUS** 4
13. Oliveira, T. R. ; **PEIXOTO, A. J.** ; COSTA, R. R. ; HSU, L. . Dwell-time and Disturbance Monitoring for Peaking Avoidance and Performance Improvement in High-gain Observer based Sliding Mode Control. Dynamics of Continuous, Discrete and Impulsive Systems. B, Applications and Algorithms **JCR**, v. 17, p. 839-874, 2010.
Citações: **SCOPUS** 6
14. ★ Oliveira, T. R. ; **PEIXOTO, A. J.** ; NUNES, E. V. L. ; HSU, L. . Control of Uncertain Nonlinear Systems with Arbitrary Relative Degree and Unknown Control Direction Using Sliding Modes. International Journal of Adaptive Control and Signal Processing (Print) **JCR**, v. 21, p. 692-707, 2007.
Citações: **WEB OF SCIENCE** 21 | **SCOPUS** 35

Capítulos de livros publicados

1. HSU, L. ; NUNES, E. V. L. ; Oliveira, T. R. ; **PEIXOTO, A. J.** ; CUNHA, J. P. V. S. ; COSTA, R. R. ; LIZARRALDE, F. C. . Output Feedback Sliding Mode Control Approaches using Observers and/or Differentiators (Springer Extended Version). In: Leonid Fridman; Jaime Moreno; Rafael Iriarte. (Org.). Leonid Fridman. (Org.). Sliding Modes after the First Decade of the 21st Century - Lecture Notes in Control and Information Sciences (LNCIS). Berlin: Springer Verlag, 2011, v. , p. 269-292.
2. HSU, L. ; NUNES, E. V. L. ; Oliveira, T. R. ; **PEIXOTO, A. J.** ; CUNHA, J. P. V. S. ; COSTA, R. R. ; LIZARRALDE, F. C. . Output Feedback Sliding Mode Control Approaches using Observers and/or Differentiators. In: Leonid Fridman. (Org.). Leonid Fridman. (Org.). Plenaries and Semiplenaries of 11th IEEE Workshop on Variable Structure Systems -

Final Meeting - Automatization and Monitoring of Energy Production Processes via Sliding Mode Control. Mexico City: Fondo de Cooperación Internacional en Ciencia y Tecnología Unión Europea (FONCICYT), 2010, v. 1, p. 245-267.

3.

HSU, L. ; **PEIXOTO, A. J.** ; CUNHA, J. P. V. S. ; COSTA, R. R. ; LIZARRALDE, F. C. . Output Feedback Sliding Mode Control for a Class of Uncertain Multivariable Systems with Unmatched Nonlinear Disturbances. In: Christopher Edwards; Enric Fossas Colet; Leonid Fridman. (Org.). Advances in Variable Structure and Sliding Mode Control. Berlin: Springer-Verlag, 2006, v. 334, p. 195-225.

Textos em jornais de notícias/revistas

1. COSTA, R. R. ; REIS, N. R. S. ; HSU, L. ; **PEIXOTO, A. J.** ; GOMES, L. P. . Sistema Robotizado para Inspeção Interna de Dutos. Petro\&Química XXVII, Rio de Janeiro, p. 112 - 114, 01 out. 2003.

Trabalhos completos publicados em anais de congressos

1. **PEIXOTO, A. J.** ; Oliveira, T. R. . Global Output-Feedback Extremum Seeking Control for Nonlinear Systems with Arbitrary Relative Degree. In: 19th World Congress of the International Federation of Automatic Control, 2014, Cape Town. Proc. of the 19th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC), 2014.
2. COCOTA J. A. N. J. ; MONTEIRO, P. M. B. ; VIANA, L. M. ; MEIRELES, V. ; COSTA, R. R. ; **PEIXOTO, A. J.** . O Sistema de Controle de Nível de Tanques no Ensino de Graduação. In: Actas del TAE 2014 XI Congreso de Tecnologías Aplicadas en la Enseñanza de la Electrónica, 2014, Bilbao. Anais do Actas del TAE 2014 XI Congreso de Tecnologías Aplicadas en la Enseñanza de la Electrónica, 2014.
3. DIAS, D. P. ; COSTA, R. R. ; **PEIXOTO, A. J.** . Modelagem, Identificação e Controle do Sistema de Posicionamento de uma Máquina Hidráulica de Fadiga. In: XX Congresso Brasileiro de Automática, 2014, Belo Horizonte. Anais do XX-CBA, 2014.
4. DIAS, D. P. ; COSTA, R. R. ; **PEIXOTO, A. J.** . CONTROL OF HYDRAULIC ACTUATED FATIGUE TESTING MACHINES - A REVIEW. In: COBEM 2013 -- 2nd International Congress of Mechanical Engineering (COBEM 2013), 2013, Ribeirão Preto, SP.. Anais do COBEM 2013 -- 2nd International Congress of Mechanical Engineering, 2013.
5. **PEIXOTO, A. J.** ; Oliveira, T. R. . Extremum Seeking Control via Sliding Mode and Periodic Switching Function Applied to Raman Optical Amplifiers. In: American Control Conference (ACC 2012), 2012, Montreal. Proc. American Control Conference (ACC 2012), 2012.
6. Oliveira, T. R. ; **PEIXOTO, A. J.** ; NUNES, E. V. L. ; HSU, L. . Binary Robust Adaptive Control for Global Tracking of Uncertain Systems with Unknown High-Frequency-Gain Sign. In: The 12th International Workshop on Variable Structure Systems, 2012, Bombay. Proc. of the 12th International Workshop on Variable Structure Systems, 2012.
7. Oliveira, T. R. ; **PEIXOTO, A. J.** ; NUNES, E. V. L. ; HSU, L. . Controle Adaptativo Binário para Rastreamento Global de Sistemas Incertos com Direção de Controle Desconhecida. In: Congresso Brasileiro de Automática (CBA)., 2012, Campina Grande. Proc. of the XIX Congresso Brasileiro de Automática, 2012. v. 19. p. 777-784.
8. NUNES, E. V. L. ; Oliveira, T. R. ; **PEIXOTO, A. J.** ; HSU, L. . Global Exact Tracking for Uncertain Multivariable Systems with Non-uniform Relative Degree by Switching Adaptation. In: World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC), 2011, Milano. Prof. of the 18th World Congress of the International Federation of Automatic Control, 2011.
9. **PEIXOTO, A. J.** ; Oliveira, T. R. ; SAGAZ, G. S. G. . Controle por Busca Extremal de Amplificadores Ópticos Raman Via Modos Deslizantes e Função de Chaveamento Periódica. In: Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente, 2011, São João del-Rei, M.G.. Anais do X Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente, 2011.
10. NUNES, E. V. L. ; **PEIXOTO, A. J.** ; Oliveira, T. R. ; HSU, L. . Global Exact Tracking for a Class of Uncertain Multivariable Systems with Non-uniform Relative Degree Using Output Feedback Sliding Mode Control. In: American Control Conference, 2010, Baltimore. 2010 American Control Conference, 2010.
11. **PEIXOTO, A. J.** ; Oliveira, T. R. ; HSU, L. . Periodic Switching Function Based Sliding Mode Control Applied to Output-Feedback Extremum-Seeking Problem. In: International Workshop on Variable Structure Systems (VSS 2010), 2010, México. International Workshop on Variable Structure Systems (VSS 2010), 2010.
12. NUNES, E. V. L. ; **PEIXOTO, A. J.** ; Oliveira, T. R. ; HSU, L. . Controle por Modos Deslizantes Baseado num Estimador Híbrido para Rastreamento Global e Exato de Sistemas Multivariáveis Incertos. In: Brazilian Conference on Automatic Control, 2010, Bonito. Proc. of the 18th Brazilian Conference on Automatic Control, 2010.
13. Oliveira, T. R. ; HSU, L. ; **PEIXOTO, A. J.** . Controle por Realimentação de Saída e Modos Deslizantes via Função de Chaveamento Periódica Aplicado ao Problema de Busca Extremal. In: Brazilian Conference on Automatic Control, 2010, Bonito. Proc. of the 18th Brazilian Conference on Automatic Control,, 2010.
14. Oliveira, T. R. ; **PEIXOTO, A. J.** ; HSU, L. . Solving the Unknown Control Direction Problem for Strongly Nonlinear Systems by means of Periodic Switching Function and Norm Observers. In: International Workshop on Variable Structure Systems, 2010, Mexico City. Proc. of the 11th Int. Workshop on Variable Structure Systems, 2010.
15. Tiago R. Oliveira ; **PEIXOTO, A. J.** ; Antonio C. Leite ; HSU, L. . Sliding Mode Control of Multivariable Nonlinear

Systems with Unknown Control Direction Applied to the Visual Servoing Problem. In: 2009 American Control Conference, 2009, St. Louis, Missouri.. Proc. 2009 American Control Conference, 2009.

16.

Oliveira, T. R. ; **PEIXOTO, A. J.** ; HSU, L. . Dwell-Time and Monitoring Schemes for Peaking Avoidance in High-Gain Observer Based Output-feedback Control. In: 48th IEEE Conference on Decision and Control, 2009, Shanghai. 48th IEEE Conference on Decision and Control, 2009.

17. **PEIXOTO, A. J.** ; Oliveira, T. R. ; HSU, L. . Global Tracking Output-feedback Sliding Mode Control Design via Norm Estimators and Variable High Gain Observer. In: Conference on Decision and Control, 2009, Shanghai. 48th IEEE Conference on Decision and Control, 2009.

18. Oliveira, T. R. ; **PEIXOTO, A. J.** ; HSU, L. . Peaking Free Output-Feedback Sliding Mode Control of Uncertain Nonlinear Systems. In: American Control Conference, 2008, Seattle, Washington, USA. Proc. of the 2008 American Control Conference, 2008. p. 389-394.

19. Tiago R. Oliveira ; HSU, L. ; **PEIXOTO, A. J.** . Output-Feedback Sliding Mode Control of Uncertain Systems with Unknown Control Direction: A Periodic Switching Function Approach. In: 2008 International Workshop on Variable Structure Systems (VSS 2008), 2008, Antalya. International Workshop on Variable Structure Systems, VSS 2008, 2008. p. 118-123.

20. Tiago R. Oliveira ; HSU, L. ; **PEIXOTO, A. J.** . PEAKING FREE HIGH GAIN OBSERVER BASED SLIDING MODE CONTROL FOR UNCERTAIN SYSTEMS WITH STRONG NONLINEARITIES. In: XVII Congresso Brasileiro de Automática, 2008, Juiz de Fora, Minas Gerais.. Anais do Congresso Brasileiro de Automática, 2008.

21. **PEIXOTO, A. J.** ; HSU, L. ; COSTA, R. R. ; LIZARRALDE, F. C. . Global Tracking Sliding Mode Control for Uncertain Nonlinear Systems Based on Variable High Gain Observer. In: IEEE Conference on Decision and Control, 2007, New Orleans. 46th IEEE Conference on Decision and Control, 2007. p. 2041-2046.

22. Tiago R. Oliveira ; **PEIXOTO, A. J.** ; HSU, L. . Sliding Mode Output Tracking of Uncertain Nonlinear Systems with Unknown Control Direction. In: 2007 American Control Conference, 2007, New York. 2007 American Control Conference, 2007. p. 3831-3836.

23. **PEIXOTO, A. J.** ; Tiago R. Oliveira ; HSU, L. . Sliding Mode Control of Uncertain Nonlinear Systems with Arbitrary Relative and Unknown Control Direction: Theory and Experiments. In: IEEE International Conference on Decision and Control, 2006, San Diego. Proc. of the 45th IEEE International Conference on Decision and Control, 2006. p. 4951-4956.

24. HSU, L. ; **PEIXOTO, A. J.** ; Tiago R. Oliveira . Sliding Mode Control of Uncertain Nonlinear Systems with Arbitrary Relative Degree and Unknown Control Direction. In: International Workshop on Variable Structure Systems, 2006, Sardinia. Proc. of the 2006 Int. Workshop on Variable Structure Systems (VSS'06), 2006. p. 178-183.

25. Tiago R. Oliveira ; HSU, L. ; **PEIXOTO, A. J.** . Controle por Modos Deslizantes de Sistemas Incertos com Grau Relativo Arbitrário e Direção de Controle Desconhecida. In: Brazilian Conference on Automatic Control, 2006, Salvador. Proc. of the 16th Brazilian Conference on Automatic Control, 2006. p. 1750-1755.

26. Rodrigo F. Carneiro ; Antonio C. Leite ; **PEIXOTO, A. J.** ; Christiano Goulart ; COSTA, R. R. ; LIZARRALDE, F. C. ; HSU, L. . Underwater Robot for Tunnel Inspection: Design and Control. In: Latin-American Congress on Automatic Control (CLCA), 2006, Salvador. Proc. of the 12th Latin-American Congress on Automatic Control (CLCA), 2006.

27. **PEIXOTO, A. J.** ; CUNHA, J. P. V. S. ; HSU, L. ; COSTA, R. R. ; LIZARRALDE, F. C. . Unit Vector Control of Uncertain Multivariable Nonlinear Systems. In: IFAC Congress, 2005, Prague. Proc. of the 16th IFAC World Congress, 2005.

28. COSTA, R. R. ; REIS, N. R. S. ; HSU, L. ; **PEIXOTO, A. J.** ; GOMES, L. P. . Robotized System for In-Pipe Inspection Using Pressure Tolerant Electronics Technique. In: Congresso Brasileiro de P&D em Petróleo e Gás, 2003, Rio de Janeiro. Anais do Segundo Congresso Brasileiro de P&D em Petróleo e Gás, 2003.

29. COSTA, R. R. ; REIS, N. R. S. ; HSU, L. ; **PEIXOTO, A. J.** ; GOMES, L. P. . Robotized System for In-Pipe Inspection. In: IEEE Int. Symposium on Industrial Electronics (ISIE), 2003, Rio de Janeiro. Proc. of the 2003 IEEE Int. Symposium on Industrial Electronics, 2003. v. 2. p. 1021-1025.

30. **PEIXOTO, A. J.** ; LIZARRALDE, F. C. ; HSU, L. . Further Results on Smooth Sliding Control of Uncertain Systems. In: 2002 American Control Conference, 2002, Anchorage (Alaska). Proceedings of the 2002 American Control Conference, 2002. v. 3. p. 2380-2385.

31. **PEIXOTO, A. J.** ; LIZARRALDE, F. C. ; HSU, L. . Smooth Sliding Control based on Prediction Error. In: 7th Int. Workshop on Variable Structure Systems (VSS'02), 2002, Sarajevo. Proc. of the 7th Int. Workshop on Variable Structure Systems (VSS'02), 2002. v. 1. p. 1-10.

32. **PEIXOTO, A. J.** ; HSU, L. ; LIZARRALDE, F. C. . Chattering Avoidance by Sliding Control based on Prediction Error. In: Congresso Brasileiro de Automática, 2002, Natal. Proc. of the 14th Brazilian Conference on Automatic Control, 2002. p. 1047-1052.

33. **PEIXOTO, A. J.** ; LIZARRALDE, F. C. ; HSU, L. . Experimental Results on Smooth Sliding Control of Uncertain Systems. In: IEEE International Conference on Decision and Control, 2001, Orlando (EUA). Proceedings of the 2001 IEEE International Conference on Decision and Control, 2001. v. 1. p. 928-933.

34. **PEIXOTO, A. J.** ; SIMPSON, D. M. ; INFANTOSI, F. ; CARNEIRO JR., J. F. . On the Selection of Autoregressive Order for Electroencephalographic (EEG) Signals. In: 38th MIDWEST Symposium on Circuits and Systems/IEEE,

1995, Rio. Proceedings of the 38th MIDWEST Symposium on Circuits and Systems/IEEE, 1995. v. 2. p. 1353-1356.

35.

PEIXOTO, A. J. ; ALMEIDA JR., A. F. ; MACK, C. E. C. ; NUNES, M. B. . Estudo das Tendências Futuras da Televisão (HDTV) - High Definition Television. In: Congresso de Iniciação Científica e Tecnológica em Engenharia - CICTE, 1992, São Carlos (S.P.). Anais do XI Congresso de Iniciação Científica e Tecnológica em Engenharia, 1992.

Resumos publicados em anais de congressos

1. **PEIXOTO, A. J. ; CARNEIRO JR., J. F. ; SIMPSON, D. M. ; ABRANTES, L. .** Autoregressive Order Determination in EEG Signals of Normal Subjects at Rest. In: Congresso Nacional de Bioingenieria y Fisica Medica, 1995, Ciudad de la Habana (Cuba). Programas e Resumos Congresso Nacional de Bioingenieria y Fisica Medica/95, 1995. p. 7.

Apresentações de Trabalho

1. **PEIXOTO, A. J. ; Oliveira, T. R. ; SAGAZ, G. S. G. .** Controle por Busca Extremal de Amplificadores Ópticos Raman via Modos Deslizantes e Função de Chaveamento Periódica. 2011. (Apresentação de Trabalho/Simpósio).
2. **NUNES, E. V. L. ; Oliveira, T. R. ; PEIXOTO, A. J. ; HSU, L. .** Global Exact Tracking for Uncertain Multivariable Systems by Switching Adaptation. 2011. (Apresentação de Trabalho/Congresso).
3. **NUNES, E. V. L. ; PEIXOTO, A. J. ; Oliveira, T. R. ; HSU, L. .** Global Exact Tracking for a Class of Uncertain Multivariable Systems with Non-uniform Relative Degree Using Output Feedback Sliding Mode Control. 2010. (Apresentação de Trabalho/Congresso).
4. **PEIXOTO, A. J. ; Oliveira, T. R. ; HSU, L. .** Periodic Switching Function Based Sliding Mode Control Applied to Output-Feedback Extremum-Seeking Problem. 2010. (Apresentação de Trabalho/Congresso).
5. **PEIXOTO, A. J. .** Robotized System for In-Pipe Inspection. 2003. (Apresentação de Trabalho/Congresso).
6. **COSTA, R. R. ; REIS, N. R. S. ; HSU, L. ; PEIXOTO, A. J. ; GOMES, L. P. .** Robotized System for In-Pipe Inspection Using Pressure Tolerant Electronics Technique. 2003. (Apresentação de Trabalho/Congresso).
7. **PEIXOTO, A. J. .** Chattering Avoidance by Sliding Control based on Prediction Error. 2002. (Apresentação de Trabalho/Congresso).
8. **PEIXOTO, A. J. .** Experimental Results on Smooth Sliding Control of Uncertain Systems. 2001. (Apresentação de Trabalho/Congresso).
9. **PEIXOTO, A. J. .** Estudo das Tendências Futuras da Televisão (HDTV - High Definition Television). 1992. (Apresentação de Trabalho/Congresso).

Outras produções bibliográficas

1. **PEIXOTO, A. J. .** Rastreamento de Trajetória por Modos Deslizantes de uma Classe de Sistemas Não-Lineares Incertos via Realimentação de Saída 2007 (Tese de Doutorado).
2. **PEIXOTO, A. J. .** Controle por Modos Deslizantes de Sistemas Não-Lineares Multivariáveis Incertos via Realimentação de Saída 2005 (Proposta de Tese de Doutorado).
3. **PEIXOTO, A. J. .** Controle Suave Por Modo Deslizante Em Presença de Ruído de Quantização 2002 (Tese de Mestrado).
4. **PEIXOTO, A. J. .** Projeto e Controle de um Protótipo de um Helicóptero 2000 (Monografia de Fim de Curso).

Produção técnica

Programas de computador sem registro

1. **PEIXOTO, A. J. ;** Rodrigo F. Carneiro ; **COSTA, R. R. .** Controle do ROV LUMA. 2006.
2. **PEIXOTO, A. J. ;** Rodrigo F. Carneiro ; **COSTA, R. R. .** Interface com Usuário do LUMA. 2006.
3. **PEIXOTO, A. J. ;** GOMES, L. P. ; Rodrigo F. Carneiro ; **COSTA, R. R. .** Interface com o Usuário do SIMCRODUTO. 2002.
4. **PEIXOTO, A. J. ;** GOMES, L. P. ; Rodrigo F. Carneiro ; **COSTA, R. R. .** Controle do SIMCRODUTO. 2002.

Produtos tecnológicos

1. **COSTA, R. R. ;** Rodrigo F. Carneiro ; **PEIXOTO, A. J. ;** LIZARRALDE, F. C. ; **HSU, L. ;** Christiano Goulart ; Antonio C. Leite . LUMA: Robô submarino de operação remota. 2006.
2. **COSTA, R. R. ;** **PEIXOTO, A. J. ;** LIZARRALDE, F. C. ; **CUNHA, J. P. V. S. ;** **HSU, L. ;** **GOMES, L. P. ;** Rodrigo F. Carneiro . Aplicação de Diodos Emissores de Luz em Ambientes Hiperbáricos (Location of light emitting diodes in hyperbaric zones for lighting and e.g. display under dry and wet conditions with or without protection against the

environment). 2005.

3.

COSTA, R. R. ; REIS, N. R. S. ; HSU, L. ; **PEIXOTO, A. J.** ; GOMES, L. P. . SIMCRODUTO: Robô para inspeção interna de dutos. 2002.

Trabalhos técnicos

1. **PEIXOTO, A. J.** ; Rodrigo F. Carneiro ; COSTA, R. R. . PAINEL - Desenvolvimento da Eletrônica de Controle de um Painel Multimídia Eletrônico Baseado em LEDs para Exibir Clips Coloridos de Curta Duração em Fachadas de Prédios. 2005.
2. **PEIXOTO, A. J.** ; Rodrigo F. Carneiro ; COSTA, R. R. . COPPETEC/AMPLA - Desenvolvimento de Tecnologia para Inspeção de Túnel de Adução Utilizando Robôs Submarinos de Operação Remota. 2004.
3. **PEIXOTO, A. J.** ; GOMES, L. P. ; COSTA, R. R. . COPPETEC/PETROBRAS - Avaliação de Circuitos Eletrônicos Submetidos à Pressão Hiperbárica. 2002.
4. **PEIXOTO, A. J.** ; GOMES, L. P. ; COSTA, R. R. . COPPETEC/PETROBRAS - Projeto e Construção de um Sistema Robotizado de Medição de Camada de Revestimento e Ovalização de Dutos. 2001.

Demais tipos de produção técnica

1. **PEIXOTO, A. J.** . Curso de Instrumentação, Controle e Automação (MBA-ENGEMAN). 2012. (Curso de curta duração ministrado/Extensão).
2. Zachi, Alessandro Rosa Lopes ; **PEIXOTO, A. J.** ; Rodrigo F. Carneiro . Microcontroladores aplicados em sistemas embarcados. 2011. (Curso de curta duração ministrado/Extensão).
3. **PEIXOTO, A. J.** . Curso de Instrumentação, Controle e Automação (MBA-ENGEMAN). 2011. (Curso de curta duração ministrado/Extensão).
4. **PEIXOTO, A. J.** . Revisor do Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente (SBAI'11). 2011. (Revisão Técnica de Artigos).
5. **PEIXOTO, A. J.** . Revisor do 50th IEEE International Conference on Decision and Control (CDC'2011).. 2011. (Revisão Técnica de Artigos).
6. **PEIXOTO, A. J.** . Revisão Técnica - IEEE Transaction on Control Systems Technology. 2011. (Revisão Técnica de Artigos).
7. **PEIXOTO, A. J.** . Revisão Técnica - International Journal of Robust and Nonlinear Control. 2011. (Revisão Técnica de Artigos).
8. **PEIXOTO, A. J.** . Revisor do IEEE American Control Conference (ACC'2011).. 2011. (Revisão Técnica de Artigos).
9. **PEIXOTO, A. J.** . Revisor do 49th IEEE International Conference on Decision and Control (CDC'2010).. 2010. (Revisão Técnica de Artigos).
10. **PEIXOTO, A. J.** . Revisor do 11th IEEE International Workshop on Variable Structure Systems (VSS'2010). 2010. (Revisão Técnica de Artigos).
11. **PEIXOTO, A. J.** . Revisão Técnica - International Journal of Control. 2010. (Revisão Técnica de Artigos).
12. **PEIXOTO, A. J.** . Revisão Técnica - Int. Workshop on Variable Structure Systems (VSS). 2006. (Revisão Técnica de Artigos).
13. **PEIXOTO, A. J.** . Revisão Técnica - IEEE Transaction on Control Systems Technology. 2003. (Revisão Técnica de Artigos).
14. **PEIXOTO, A. J.** . Revisão Técnica - IEEE Int. Symposium on Industrial Electronics. 2003. (Revisão Técnica de Artigos).
15. **PEIXOTO, A. J.** . Revisão Técnica - Automatica. 2003. (Revisão Técnica de Artigos).
16. **PEIXOTO, A. J.** . Revisão Técnica - International Journal of Control. 2002. (Revisão Técnica de Artigos).
17. **PEIXOTO, A. J.** . Revisão Técnica - Int. Workshop on Variable Structure Systems (VSS). 2002. (Revisão Técnica de Artigos).
18. **PEIXOTO, A. J.** . Revisão Técnica - IEEE Conference on Decision and Control. 2001. (Revisão Técnica de Artigos).
19. **PEIXOTO, A. J.** . Revisão Técnica - Congresso Brasileiro de Automática. 2001. (Revisão Técnica de Artigos).
20. **PEIXOTO, A. J.** . Revisão Técnica - Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente (SBAI). 2001. (Revisão Técnica de Artigos).
21. **PEIXOTO, A. J.** . Revisão Técnica - International Journal of Robust and Nonlinear Control. 2000. (Revisão Técnica de Artigos).
22. **PEIXOTO, A. J.** . Revisão Técnica - Controle e Automação (SBA). 2000. (Revisão Técnica de Artigos).

Patentes e registros

Patente

A Confirmação do status de um pedido de patentes poderá ser solicitada à Diretoria de Patentes (DIRPA) por meio de uma Certidão de atos relativos aos processos

1. **COSTA, R. R. ; PEIXOTO, A. J. ; LIZARRALDE, F. C. ; CUNHA, J. P. V. S. ; HSU, L. ; GOMES, L. P. ;** Rodrigo F. Carneiro . Aplicação de Diodos Emissores de Luz em Ambientes Hiperbáricos (Location of light emitting diodes in hyperbaric zones for lighting and e.g. display under dry and wet conditions with or without protection against the environment). 2005, Brasil.
Patente: Privilégio de Inovação. Número do registro: BR200304842-A, data de depósito: 03/11/2003, título: "Aplicação de Diodos Emissores de Luz em Ambientes Hiperbáricos (Location of light emitting diodes in hyperbaric zones for lighting and e.g. display under dry and wet conditions with or without protection against the environment)" . Instituição(ões) financiadora(s): COPPETEC.

Bancas

Participação em bancas de trabalhos de conclusão

Mestrado

1. BHAYA, A.; SECCHI, A. R.; **PEIXOTO, A. J.**. Participação em banca de Rafael Macedo Bendia. AVALIAÇÃO ECONÔMICA DE ESTRATÉGIAS DE CONTROLE DE GOLFADAS NO PROCESSO DE SEPARAÇÃO DE PLATAFORMAS MARÍTIMAS. 2013. Dissertação (Mestrado em Engenharia Elétrica (PEE)) - Instituto Alberto Luiz Coimbra de Pós-Graduação e Pesquisa de Engenharia.
2. Zachi, Alessandro Rosa Lopes; **PEIXOTO, A. J.**; Oliveira, T. R.; Antonio C. Leite. Participação em banca de Adriana Machado Costa. Projeto de um diferenciador não-linear aproximado. 2013. Dissertação (Mestrado em Programa de Pós-Grad. em Eng. Elétrica (PPEEL)) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca.
3. SECCHI, A. R.; BHAYA, A.; CAMPOS, M. C. M. M.; **PEIXOTO, A. J.**. Participação em banca de Cido Hernani Perissé Ribeiro. Controle Preditivo Multivariável em Plataformas para a Produção de Petróleo com Restrição de Qualidade. 2012. Dissertação (Mestrado em Engenharia Elétrica (PEE)) - Instituto Alberto Luiz Coimbra de Pós-Graduação e Pesquisa de Engenharia.
4. **PEIXOTO, A. J.**; Zachi, Alessandro Rosa Lopes; GIRALDI, M. T. M. R.; DIENE, O.; Oliveira, T. R.. Participação em banca de Guilherme Salgado Gomes Sagaz. Controle por Busca Extremal de Amplificadores Ópticos Raman via Modos Deslizantes e Função de Chaveamento Periódica. 2011. Dissertação (Mestrado em Programa de Pós-Grad. em Eng. Elétrica (PPEEL)) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca.
5. Zachi, Alessandro Rosa Lopes; **PEIXOTO, A. J.**; Pedroza, L.C.; Oliveira, T. R.. Participação em banca de Luciano de Oliveira Araújo. Controle de Robô com Câmera Móvel Utilizando Servovisão Adaptativa. 2011. Dissertação (Mestrado em Programa de Pós-Grad. em Eng. Elétrica (PPEEL)) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca.
6. Zachi, Alessandro Rosa Lopes; **PEIXOTO, A. J.**; Pedroza, L.C.; Oliveira, T. R.. Participação em banca de Samantha Mendonça de Souza. Controle no Espaço das Juntas de Manipuladores com Jacobiano Incerto utilizando Servovisão. 2011. Dissertação (Mestrado em Programa de Pós-Grad. em Eng. Elétrica (PPEEL)) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca.
7. **PEIXOTO, A. J.**; Morgado, J.A.; PINTO, M.; ROQUETTE, P. C. C.; DUTRA, M. S.. Participação em banca de José Adalberto França Junior. Simulação e Implementação em Tempo Real de Sistemas de Navegação Inerciais Integrados INS/GPS. 2009. Dissertação (Mestrado em Engenharia Elétrica) - Instituto Militar de Engenharia.
8. **COSTA, R. R.**; **PEIXOTO, A. J.**; **CUNHA, J. P. V. S.**. Participação em banca de José Alberto Naves Cocota Júnior. Modelagem e Controle de um Sistema de Quatro Tanques. 2009. Dissertação (Mestrado em Engenharia Elétrica (PEE)) - Instituto Alberto Luiz Coimbra de Pós-Graduação e Pesquisa de Engenharia.

Teses de doutorado

1. GOIS, J. A. M.; PELLANDA, P. C.; SPERANZA NETO, M.; SILVA, F. R.; MAGLUTA, C.; **PEIXOTO, A. J.**. Participação em banca de André Louzada Moreira. Metodologia de Avaliação de Modelos em Escala de Veículos Militares. 2011. Tese (Doutorado em Engenharia de Defesa) - Instituto Militar de Engenharia.

Qualificações de Mestrado

1. Zachi, Alessandro Rosa Lopes; **PEIXOTO, A. J.**; Oliveira, T. R.. Participação em banca de Adriana Machado Costa. PROJETO DE DIFERENCIADOR ROBUSTO APROXIMADO UTILIZANDO A TEORIA DE CONTROLE POR MODOS DESLIZANTES SUAVE. 2011. Exame de qualificação (Mestrando em Programa de Pós-Grad. em Eng. Elétrica (PPEEL)) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca.

2.

Zachi, Alessandro Rosa Lopes; **PEIXOTO, A. J.**; Pedroza, L.C.; Oliveira, T. R.. Participação em banca de Luciano de Oliveira Araújo. Controle Cinemático de Manipuladores com Parâmetros Incertos: Uma Abordagem Utilizando Servovisão com Câmera Móvel. 2010. Exame de qualificação (Mestrando em Programa de Pós-Grad. em Eng. Elétrica (PPEEL)) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca.

3. Zachi, Alessandro Rosa Lopes; **PEIXOTO, A. J.**; Pedroza, L.C.; Tiago R. Oliveira. Participação em banca de Samantha Mendonça de Souza. Contribuição ao Controle Cinemático de Manipuladores Utilizando Servovisão com Câmera Fixa. 2010. Exame de qualificação (Mestrando em Programa de Pós-Grad. em Eng. Elétrica (PPEEL)) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca.

Trabalhos de conclusão de curso de graduação

1. Oliveira, T. R.; CUNHA, J. P. V. S.; **PEIXOTO, A. J.**; BATTISTEL, A. G. H.. Participação em banca de Leandro Lima Gomes e Lucas Pires Leal. Controle de um Quadricóptero por Servovisão. 2014. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro.
2. **PEIXOTO, A. J.**; Oliveira, T. R.; Rodrigo F. Carneiro. Participação em banca de Elysio Mendes Nogueira. Controle via Busca Extremal da Produção de Petróleo em Poços Operando com Elevação Artificial por Injeção de Gás. 2013. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
3. **PEIXOTO, A. J.**; LIZARRALDE, F. C.; Gozzi, J.. Participação em banca de Camila Simões da Costa Cunha Vasconcellos. Projeto, Construção e Controle de um Quadrirotor. 2013. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Eletrônica e de Computação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
4. LIZARRALDE, F. C.; **PEIXOTO, A. J.**; Antonio C. Leite. Participação em banca de Lucas Carvalho de Lima. ESTUDO SOBRE UMA ESTRATÉGIA DE CONTROLE ADAPTATIVO SERVO VISUAL E SUA APLICAÇÃO EM UM ROBÔ INDUSTRIAL. 2013. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
5. BHAYA, A.; KASZKUREWICZ, E.; **PEIXOTO, A. J.**. Participação em banca de TIAGO SALVIANO CALMON. ESTUDO DE ESTRATÉGIAS DE CONTROLE DE ESTOQUE COM OTIMIZAÇÃO VIA ALGORITMOS GENÉTICOS. 2013. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
6. COSTA, R. R.; Antonio C. Leite; LIZARRALDE, F. C.; **PEIXOTO, A. J.**. Participação em banca de GUILHERME CESÁRIO STRACHAN. PROTÓTIPO DE UM DISPOSITIVO DE PINTURA AUTOMÁTICA APLICADO NA TERAPIA OCUPACIONAL. 2013. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
7. COSTA, R. R.; **PEIXOTO, A. J.**; Gozzi, J.. Participação em banca de Guilherme Pires Sales de Carvalho. Controle e Automação de uma Máquina de Fadiga. 2012. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em ENGENHARIA DE CONTROLE E AUTOMAÇÃO) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
8. COSTA, R. R.; Antonio C. Leite; LIZARRALDE, F. C.; **PEIXOTO, A. J.**. Participação em banca de GUILHERME CESAÍRIO STRACHAN. Projeto e construção de um protótipo para a eletrônica embarcada de um robô móvel aplicado à terapia ocupacional. 2012. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em ENGENHARIA DE CONTROLE E AUTOMAÇÃO) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
9. FOLLY, R. O. M.; SOUZA, M. B.; **PEIXOTO, A. J.**. Participação em banca de Marcos Vinícius Bentes do Couto e Ramon Thurler Palomo. Instrumentação e Controle de uma Caldeira Através de uma Rede Fieldbus. 2012. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia de Controle e Automação (ECA)) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
10. CUNHA, J. P. V. S.; BELLAR, M. D.; **PEIXOTO, A. J.**. Participação em banca de Hendrick Jurgen Schultze. Projeto e Construção de uma Embarcação Teleoperada. 2012. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Eletrônica e de Telecomunicações) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro.
11. LIZARRALDE, F. C.; **PEIXOTO, A. J.**; COSTA, R. R.. Participação em banca de Heric Martinez Santos Ballesteros. Estimativa de Atitude de Mini-Foguetes. 2012. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
12. Oliveira, T. R.; MONTEIRO, L. F. C.; BELLAR, M. D.; **PEIXOTO, A. J.**. Participação em banca de Nerito Oliveira Aminde. Otimização em Tempo Real Aplicada a Sistemas Fotovoltaicos. 2011. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro.
13. COSTA, R. R.; **PEIXOTO, A. J.**; Antonio C. Leite. Participação em banca de Anderson Patury Sangreman. Avaliação de Software para Controle de Robô Móvel Autônomo em Ambientes Estruturados. 2011. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em ENGENHARIA DE CONTROLE E AUTOMAÇÃO) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
14. COSTA, R. R.; **PEIXOTO, A. J.**; Antonio C. Leite. Participação em banca de Trevor Matheus Carlos Vilella do Carmo Dobbin. Aprimoramento da eletrônica embarcada e do interfaceamento para a plataforma semi-submersível Cyber-Semi. 2011. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Elétrica (ênfase em Eletrônica)) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.

15. NUNES, E. V. L.; PEIXOTO, A. J.; Gozzi, J.; Oliveira, T. R.. Participação em banca de Humberto Carvalho Thiengo. Técnicas de Controle por Modos Deslizantes de Ordem Superior Aplicadas a um Motor em Corrente Contínua. 2011. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Eletrônica e de Computação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
16. Gozzi, J.; PEIXOTO, A. J.; NUNES, E. V. L.. Participação em banca de Bernardo Cardoso de Aquino Cruz. Análise e Síntese de Sistemas de Controle Ótimo. 2011. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Eletrônica e de Computação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
17. PEIXOTO, A. J.; GOUVEA, J. A.; Zach, Alessandro Rosa Lopes; Gesualdi, Aline; Oliveira, T. R.. Participação em banca de Matheus Lopes Pereira e Felipe Augusto Ramos Borges. Projeto e Construção de um Protótipo para Controle de Formação de Robôs Móveis. 2010. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Elétrica (Controle e Automação)) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca.
18. PEIXOTO, A. J.; GOUVEA, J. A.; Zach, Alessandro Rosa Lopes; Gesualdi, Aline; Oliveira, T. R.. Participação em banca de Alex Tercete Matos. Reconhecimento e rastreamento de robôs móveis através de visão computacional. 2010. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Elétrica (Controle e Automação)) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca.
19. LIZARRALDE, F. C.; CUNHA, J. P. V. S.; PEIXOTO, A. J.. Participação em banca de Leonardo Poubel Orenstein. Atualização de Hardware e Software de um Manipulador Industrial. 2010. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em ENGENHARIA DE CONTROLE E AUTOMAÇÃO) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
20. LIZARRALDE, F. C.; CUNHA, J. P. V. S.; PEIXOTO, A. J.. Participação em banca de Aurelio de Lima e Silva Junior. Desenvolvimento do Controle via Can-Bus e Interface Homem-Máquina de um Robô Industrial. 2010. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em ENGENHARIA DE CONTROLE E AUTOMAÇÃO) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
21. LIZARRALDE, F. C.; COSTA, R. R.; PEIXOTO, A. J.. Participação em banca de Alex Fernandes Neves. Uma Arquitetura de Software Multiplataforma e Orientada a Objetos para Robôs Teleoperados. 2010. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em ENGENHARIA DE CONTROLE E AUTOMAÇÃO) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
22. Antonio C. Leite; LIZARRALDE, F. C.; COSTA, R. R.; PEIXOTO, A. J.. Participação em banca de Lucas Vares Vargas. Controle Adaptativo para Manipuladores Robóticos com Cinemática Incerta. 2010. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em ENGENHARIA DE CONTROLE E AUTOMAÇÃO) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
23. PEIXOTO, A. J.; LIZARRALDE, F. C.; Antonio C. Leite. Participação em banca de Benito Fontes Monteiro Filho. Calibração e Replanejamento de Tarefas para um Robô Industrial em Ambientes Não Estruturados. 2009. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Elétrica (ênfase em Eletrônica)) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
24. PEIXOTO, A. J.; Gozzi, J.; COSTA, R. R.. Participação em banca de Rodrigo Fonseca Carneiro. Sistema para Medição de Posição Baseado em "Taut-Wire". 2009. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Elétrica (ênfase em Eletrônica)) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
25. LIZARRALDE, F. C.; COSTA, R. R.; PEIXOTO, A. J.. Participação em banca de THAYSSA NOLETO KLEIN. Controle de um Manipulador Contínuo. 2009. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em ENGENHARIA DE CONTROLE E AUTOMAÇÃO) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
26. PEIXOTO, A. J.; COSTA, R. R.; Gozzi, J.. Participação em banca de Priscilla Caroline Moutinho Dinau. PROJETO E IMPLEMENTAÇÃO DE CONTROLE DE POSIÇÃO E VELOCIDADE DE SERVOMOTORES DC BRUSHLESS E PROPOSTA DE POSICIONAMENTO DINÂMICO DE UM MODELO EM ESCALA DE PLATAFORMA SEMI-SUBMERSÍVEL. 2009. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em ENGENHARIA DE CONTROLE E AUTOMAÇÃO) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
27. Zach, Alessandro Rosa Lopes; Vogel, José Paulo; Bessa, Wallace Moreira; PEIXOTO, A. J.. Participação em banca de Alan O. de Sá (Leonardo C. Pimentel e Josinaldo dos Santos). Controle de Servomecanismo via Web: Uma Implementação Utilizando a Ferramenta xPC Target do Matlab. 2006. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Industrial Elétrica) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca.
28. LIZARRALDE, F. C.; Carvalho, Fábio Nascimento de; Gozzi, J.; PEIXOTO, A. J.. Participação em banca de Rodrigo Martins Vilaça. Controle de Posição de um Gerador de Ondas Utilizando um Servo-Mecanismo Hidráulico. 2005. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Elétrica (ênfase em Eletrônica)) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
29. LIZARRALDE, F. C.; HSU, L.; PEIXOTO, A. J.; CUNHA, J. P. V. S.. Participação em banca de Ricardo Vieira Palha de Crasto. Magnetômetro de Fluxo Saturado (FLUXGATE) em Arranjo Gradiométrico para Detecção de Dutos e Cabos. 2003. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Elétrica (ênfase em Eletrônica)) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.

Participação em bancas de comissões julgadoras

Concurso público

1. ANDRADE, L.; LOVISOLLO, L.; MARTINS, W. A.; **PEIXOTO, A. J.**. Concurso Público para o Cargo de Professor de ENGENHARIA ELÉTRICA/ELETRÔNICA. 2011. Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca.
2. Zachi, Alessandro Rosa Lopes; **PEIXOTO, A. J.**; Gesualdi, Aline; MOOR NETO, J. A.. Concurso Público para Professor do Ensino Básico, Técnico e Tecnológico (Departamento de Engenharia Elétrica). 2010. Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca.
3. VEGA, A. S. L.; PEREIRA, J. S.; SILVA, G. P.; CASTRO, M. C. S.; **PEIXOTO, A. J.**. Concurso Público para o Cargo de Professor de ENGENHARIA ELÉTRICA.. 2010. Universidade Federal Fluminense.

Outras participações

1. **PEIXOTO, A. J.**; BARROS, A. L. F.; Gesualdi, Aline. Seleção para Admissão no Curso de Mestrado em Eng. Elétrica/CEFET-RJ. 2009. Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca.

Eventos

Participação em eventos, congressos, exposições e feiras

1. 18th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC). Global Exact Tracking for Uncertain Multivariable Systems with Non-uniform Relative Degree by Switching Adaptation. 2011. (Congresso).
2. Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente. Controle por Busca Extremal de Amplificadores Ópticos Raman via Modos Deslizantes e Função de Chaveamento Periódica. 2011. (Simpósio).
3. American Control Conference. Global Exact Tracking for a Class of Uncertain Multivariable Systems with Non-uniform Relative Degree Using Output Feedback Sliding Mode Control. 2010. (Congresso).
4. International Workshop on Variable Structure Systems. Periodic Switching Function Based Sliding Mode Control Applied to Output-Feedback Extremum-Seeking Problem. 2010. (Congresso).
5. Brazilian Conference on Automatic Control. Controle por Modos Deslizantes Baseado num Estimador Híbrido para Rastreamento Global e Exato de Sistemas Multivariáveis Incertos. 2010. (Congresso).
6. Brazilian Conference on Automatic Control. Controle por Realimentação de Saída e Modos Deslizantes via Função de Chaveamento Periódica Aplicado ao Problema de Busca Extremal. 2010. (Congresso).
7. IEEE International Symposium on Industrial Electronics (ISIE). IEEE Int. Symposium on Industrial Electronics (ISIE). 2003. (Congresso).
8. Congresso Brasileiro de P&D em Petróleo e Gás. Congresso Brasileiro de P&D em Petróleo e Gás. 2003. (Congresso).
9. Chattering Avoidance by Sliding Control based on Prediction Error. Congresso Brasileiro de Automática. 2002. (Congresso).
10. Experimental Results on Smooth Sliding Control of Uncertain Systems. IEEE International Conference on Decision and Control. 2001. (Congresso).
11. 38th MIDWEST Symposium on Circuits and Systems/IEEE. 1995. (Simpósio).
12. Estudo das Tendências Futuras da Televisão (HDTV) - High Definition Television. Congresso de Iniciação Científica e Tecnológica em Engenharia (CICTE). 1992. (Congresso).

Orientações

Orientações e supervisões em andamento

Dissertação de mestrado

1. Alcidey Valério Chaves. Controle Avançado com Aplicação em uma Plataforma para Ensaios Não-Destrutivos. Início: 2012. Dissertação (Mestrado em Engenharia Elétrica (PEE)) - Instituto Alberto Luiz Coimbra de Pós-Graduação e Pesquisa de Engenharia. (Co-orientador).

Trabalho de conclusão de curso de graduação

1. Carolina Calvo Pose Santos Neves. Modeling and Optimal Control of a Darrius Wind Turbine. Início: 2014. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. (Orientador).

Iniciação científica

1. Lucas Daniel Tavares Oliveira. Controle por Busca Extremal de Robôs Móveis Terrestres. Início: 2014. Iniciação científica (Graduando em Engenharia Eletrônica e de Computação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. (Orientador).
2. Gabriel Pelielo Amorim de Mattos. Controle de um Sistema de Quatro Tanques. Início: 2014. Iniciação científica (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. (Orientador).
3. Lívia Chaves Paravidino. Formação de Robôs Móveis com Aplicação em Futebol de Robôs. Início: 2014. Iniciação científica (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. (Orientador).
4. Gabriel Antonio de Araujo Ribeiro. Formação de Robôs Móveis com Aplicação em Futebol de Robôs. Início: 2014. Iniciação científica (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. (Orientador).
5. Gabriel Ramos Pavão Pimentel. Controle da Velocidade de Rotação para Microusinagem. Início: 2014. Iniciação científica (Graduando em Engenharia Eletrônica e de Computação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. (Orientador).

Orientações e supervisões concluídas

Dissertação de mestrado

1. Diego Pereira Dias. MODELING, IDENTIFICATION, SIMULATION AND CONTROL OF HYDRAULIC ACTUATED FATIGUE TESTING MACHINES. 2014. Dissertação (Mestrado em Engenharia Elétrica) - Universidade Federal do Rio de Janeiro, . Co-Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
2. Adriana Machado Costa. Projeto de um Diferenciador Não-Linear. 2013. Dissertação (Mestrado em Programa de Pós-Grad. em Eng. Elétrica (PPEEL)) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca, . Co-Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
3.  Guilherme Salgado Gomes Sagaz. Controle por Busca Extremal de Amplificadores Ópticos Raman via Modos Deslizantes e Função de Chaveamento Periódica. 2011. Dissertação (Mestrado em Programa de Pós-Grad. em Eng. Elétrica (PPEEL)) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca, Coordenação de Aperfeiçoamento de Pessoal de Nível Superior. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
4. José Alberto Naves Cocota Júnior. Modelagem e Controle de um Sistema de Quatro Tanques. 2009. Dissertação (Mestrado em Engenharia Elétrica (PEE)) - Instituto Alberto Luiz Coimbra de Pós-Graduação e Pesquisa de Engenharia, . Co-Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.

Trabalho de conclusão de curso de graduação

1. Arthur Fernandes dos Santos Xaud. MODELAGEM, SIMULAÇÃO E CONTROLE VIA BUSCA EXTREMAL DE POÇOS OPERANDO POR GAS-LIFT. 2014. Trabalho de Conclusão de Curso. (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
2. Helemberg Cubiça de Souza Júnior. MODELAGEM, SIMULAÇÃO E CONTROLE DE UM GIROSCÓPIO. 2014. Trabalho de Conclusão de Curso. (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
3. Paulo R. Yamasaki Catunda. Projeto, Construção e Controle de um Quadrirotor. 2013. Trabalho de Conclusão de Curso. (Graduação em Engenharia Eletrônica e de Computação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
4. Camila S. C. C. Vasconcellos. Projeto, Construção e Controle de um Quadrirotor. 2013. Trabalho de Conclusão de Curso. (Graduação em Engenharia Eletrônica e de Computação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
5. Elysio Mendes Nogueira. Controle via Busca Extremal da Produção de Petróleo em Poços Operando com Elevação Artificial por Injeção de Gás. 2013. Trabalho de Conclusão de Curso. (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
6. Eduardo Rizzo Soares Mendes de Albuquerque. Avaliação de Estratégias de Controle por Busca Extremal: Teoria e Experimentos. 2013. Trabalho de Conclusão de Curso. (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
7. Rafael José Gonçalves Pereira. Desenvolvimento de uma Bancada Experimental para a Formação de Robôs Móveis Terrestres. 2012. Trabalho de Conclusão de Curso. (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
8. Rafael Façanha Ricchezza de Farias. Algoritmo de Detecção de Queda para Monitoramento Pessoal. 2011. Trabalho de Conclusão de Curso. (Graduação em Engenharia Elétrica (Controle e Automação)) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
9. Matheus Lopes Pereira e Felipe Augusto Ramos Borges. Projeto e Construção de um Protótipo para Controle de Formação de Robôs Móveis. 2010. Trabalho de Conclusão de Curso. (Graduação em Engenharia Elétrica (Controle e Automação)) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca. Orientador: Alessandro Jacoud

Peixoto.

10.

Alex Tercete Matos. Reconhecimento e rastreamento de robôs móveis através de visão computacional. 2010. Trabalho de Conclusão de Curso. (Graduação em Engenharia Elétrica (Controle e Automação)) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.

Iniciação científica

1. HENRIQUE DIAS DE ALEXANDRIA GONÇALVES. ROBÔ MÓVEL TERRESTRE TIPO UNICICLO PARA AVALIAR DESEMPENHO DE CONTROLADORES DE FORMAÇÃO DE ROBÔS. 2013. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia Eletrônica e de Computação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
2. Michel Morais Ferreira. Resultados Preliminares de Simulação de um Sistema de Quatro Tanques. 2013. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia Eletrônica e de Computação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
3. Bruno Campello de Andrade. Estudo de Eletrônica Embarcada Para Robôs Móveis. 2012. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia Elétrica (ênfase em Eletrônica)) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
4. ALEXANDRE NAVARRO COSTA RODRIGUES. Desenvolvimento de uma nova interface gráfica para o ROV LUMA. 2012. Iniciação Científica. (Graduando em ENGENHARIA DE CONTROLE E AUTOMAÇÃO) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
5. ANDRÉ MILHORANCE DE CASTRO. Desenvolvimento de uma nova interface gráfica para o ROV LUMA. 2012. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
6. RAFAEL GONÇALVES DOS SANTOS QUINTANILHA. Desenvolvimento de uma nova interface gráfica para o ROV LUMA. 2012. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
7. TIAGO NORONHA FERREIRA. Desenvolvimento de uma nova interface gráfica para o ROV LUMA. 2012. Iniciação Científica. (Graduando em ENGENHARIA DE CONTROLE E AUTOMAÇÃO) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
8. IGNÁCIO DE AZAMBUJA MIDOSI RICART. Implementação e testes da nova eletrônica embarcada do ROV LUMA. 2012. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
9. PAULO ROBERTO YAMASAKI CATUNDA. Implementação e testes da nova eletrônica embarcada do ROV LUMA. 2012. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia Eletrônica e de Computação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
10. Raphael Pessoa de Oliveira. Implementação e testes da nova eletrônica embarcada do ROV LUMA. 2012. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
11. Igor Magrani Chame. Controle via Busca Extremal de Amplificadores Ópticos Raman. 2012. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
12. Eric Cordeiro Parauta. Rastreamento de Fonte de Manipuladores Robóticos via Controle por Busca Extremal. 2012. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca, Fundação Carlos Chagas Filho de Amparo à Pesquisa do Estado do RJ. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
13. Gabriel Alcântara Costa Silva. Estudo Preliminar para Projeto de Máquina CNC para Microusinagem Mecânica. 2011. Iniciação Científica. (Graduando em ENGENHARIA DE CONTROLE E AUTOMAÇÃO) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
14. Igor Magrani Chame. Estudo Preliminar para Controle de Formação de Robôs Móveis. 2011. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia Elétrica (ênfase em Eletrônica)) - Universidade Federal do Rio de Janeiro, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
15. Michel Morais Ferreira. Estudo Preliminar para Acionadores de Potência Microcontrolados para Robôs Móveis. 2011. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia Elétrica (ênfase em Eletrônica)) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
16. TREVOR MATHEUS CARLOS V. DO C. DOBBIN. Nova Arquitetura para a Eletrônica Embarcada do ROV LUMA. 2011. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia Elétrica (ênfase em Eletrônica)) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
17. PAULO ROBERTO YAMASAKI CATUNDA. Nova Arquitetura para a Eletrônica Embarcada do ROV LUMA. 2011. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia Elétrica (ênfase em Eletrônica)) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
18. IGNÁCIO DE AZAMBUJA MIDOSI RICART. Nova Arquitetura para a Eletrônica Embarcada do ROV LUMA. 2011.

Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia Elétrica (ênfase em Eletrônica)) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.

19.

RAFAEL DOS SANTOS DE OLIVEIRA. Nova Arquitetura para a Eletrônica Embarcada do ROV LUMA. 2011. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia Elétrica (ênfase em Eletrônica)) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.

20. Antonio da Penha Frauches Junior. Estudo Preliminar para a Estrutura Mecânica do Robô LUMA. 2011. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia Mecânica) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.

Orientações de outra natureza

1. Vinícius Cunha Cruz Plácido. Monitoria de Métodos Matemáticos de Engenharia Eletrônica. 2013. Orientação de outra natureza. (Engenharia de Controle e Automação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
2. Carlos Pedro Vianna Lordelo. Monitoria de Sistemas Lineares II. 2012. Orientação de outra natureza. (Engenharia Eletrônica e de Computação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
3. Carlos Pedro Vianna Lordelo. Monitoria de Sistemas Lineares I. 2011. Orientação de outra natureza. (Engenharia Eletrônica e de Computação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
4. Luiz Paulo da Silva Gomes. Projeto e Construção de um Sistema Robotizado de Medição de Camada de Revestimento e Ovalização de Dutos. 2002. Orientação de outra natureza. (Engenharia Elétrica (ênfase em Eletrônica)) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.
5. Luiz Paulo da Silva Gomes. Teste Experimental de Tolerância de Circuito Eletrônico Microcontrolado à Pressão Hiperbárica. 2002. Orientação de outra natureza. (Engenharia Elétrica (ênfase em Eletrônica)) - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Orientador: Alessandro Jacoud Peixoto.

Outras informações relevantes

Software: 1) Sistemas Operacionais: MS-DOS, Linux/RT-Linux, Windows. 2) Aplicativos: Matlab, Maple, Matematica, AutoCad, Tango, PSpice. 3) Linguagens: Fortran 77, C, C++, Java, Assembler 8051 e Z180. Participações em Sociedade Científica, Grupos de Pesquisa e Entidades de Classe: 1) Integrante do Grupo de Simulação e Controle em Automação e Robótica (GSCAR). 2) Vice-Líder do Grupo de Automação, Instrumentação e Controle (GAIC). 3) Membro do Institute of Electrical and Electronic Engineers (IEEE), desde 2002. 4) Membro do Conselho Regional de Engenharia, Arquitetura e Agronomia do Rio de Janeiro (CREA-RJ), desde 2003, sob o número de registro 2003101296. 5) Membro da Sociedade Brasileira de Matemática (SBM), desde 1990.