



Renan Salles de Freitas

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

Última atualização do currículo em 17/06/2016

Resumo informado pelo autor

Possui graduação em Engenharia de Controle e Automação pela Universidade Federal do Rio de Janeiro (2011) e mestrado em Engenharia Elétrica pela Coordenação dos Programas de Pós-Graduação em Engenharia (2016). Tem experiência na área de Ciência da Computação, com ênfase em Linguagens de Programação (Texto gerado automaticamente pelo Sistema Lattes)

Dados pessoais

Nome	Renan Salles de Freitas
Filiação	Wilton Salles de Freitas e Jussara Regina dos Santos de Freitas
Nascimento	13/03/1989 - Rio de Janeiro/RJ - Brasil
Carteira de Identidade	242535409 DETRAN - RJ - 05/03/2006
CPF	129.325.817-24

Formação acadêmica/titulação

2013 - 2016	Mestrado em Engenharia Elétrica. Coordenação dos Programas de Pós-Graduação em Engenharia, COPPE, Brasil Título: Arquitetura híbrida e controle de missão de robôs autônomos, Ano de obtenção: 2016 Orientador: Ramon R. Costa
2007 - 2011	Graduação em Engenharia de Controle e Automação. Universidade Federal do Rio de Janeiro, UFRJ, Rio De Janeiro, 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, CSB, Brasil

Atuação profissional

1. Fundação Coordenação de Projetos, Pesquisas e Estudos Tecnológicos - COPPETEC

Vínculo institucional

2013 - 2016	Enquadramento funcional: Pesquisador de Sistemas Robóticos , Carga horária: 40, Regime: Integral Outras informações: Projetos em sistemas robóticos: DORIS: Sistema Robótico Móvel para Monitoramento, Inspeção e Intervenção em Plataformas de Óleo e Gás Projeto. Projetos em engenharia eletrônica, sistemas offshore e sistemas embarcados. ROSA: Robô para operação em stoplogs alagados. Projetos em engenharia eletrônica, robótica submarina e sistemas embarcados. EMMA: Metodologia e revestimento robótico de turbinas in situ. Projetos em engenharia de controle, automação e robótica.
2013 - 2013	Vínculo: Bolsista , Enquadramento funcional: Bolsista de Mestrado , Carga horária: 20, Regime: Parcial Outras informações: Projeto DORIS

2. Universidade Federal do Rio de Janeiro - UFRJ

Vínculo institucional

2012 - 2013	Vínculo: Bolsista , Enquadramento funcional: Especialista Visitante , Carga horária: 20, Regime: Parcial Outras informações: SCDP - Sistema para Centro de decisão Orientado para Monitoração Ambiental de Plataforma usando Redes de Sensores Sem-fio
2008 - 2009	Vínculo: Bolsista , Enquadramento funcional: Bolsista de iniciação científica , Carga horária: 10, Regime: Parcial

Projetos

Projetos de pesquisa

2015 - 2016	EMMA - Metodologia e revestimento robótico de turbinas in situ Descrição: A primeira etapa do projeto EMMA, pesquisa e desenvolvimento realizados pela Fundação COPPETEC, em parceria com a empresa Rijeza, ANEEL e ESB, é um estudo de viabilidade técnica de um sistema robótico para realizar revestimento por aspersão térmica de turbinas in situ, ou seja, dentro do ambiente da turbina (aro câmara). O projeto tem como objetivo reduzir significativamente o tempo de manutenção do revestimento por ser realizado no ambiente confinado da turbina e, portanto, não havendo necessidade de sua desmontagem. Situação: Concluído Natureza: Projetos de pesquisa Alunos envolvidos: Graduação (2); Especialização (0); Mestrado acadêmico (0); Mestrado profissionalizante (0); Doutorado (0);
--------------------	---

Integrantes: Renan Salles de Freitas; Eduardo Elael de Melo Soares; Ramon Romankevicius Costa (Responsável); Gabriel Alcantara Costa Silva; Estevão Froes Ferrão; Julia Ramos Campana

2013 - 2016 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: Concluído Natureza: Projetos de pesquisa
Alunos envolvidos: Mestrado acadêmico (6); Doutorado (1);
Integrantes: Renan Salles de Freitas; Ramon Romankevicius Costa (Responsável); Liu Hsu; Fernando Lizarralde; Eduardo Vieira Leão Nunes

2013 - 2015 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: Concluído Natureza: Projetos de pesquisa
Alunos envolvidos: Mestrado acadêmico (1);
Integrantes: Renan Salles de Freitas; Eduardo Elael de Melo Soares; Ramon Romankevicius Costa (Responsável); Gabriel Alcantara Costa Silva; Julia Ramos Campana

2012 - 2012 Rede de Sensores Distribuída

Descrição: Sistema de rede de sensores distribuído com comunicação ZigBee e Webservice
Situação: Concluído Natureza: Projetos de pesquisa
Alunos envolvidos: Graduação (2);
Integrantes: Renan Salles de Freitas (Responsável); ; Eduardo Elael de Melo Soares

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: Projetos de pesquisa
Alunos envolvidos: Graduação (3);
Integrantes: Renan Salles de Freitas (Responsável); ; Marcos Vinicius Bentes do Couto; Guilherme Sales de Carvalho; Ivanovich Lache Salcedo

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: Projetos de pesquisa
Alunos envolvidos: Graduação (5);
Integrantes: Renan Salles de Freitas (Responsável); ; Eduardo Elael de Melo Soares; Guilherme Sales de Carvalho; Felipe Maia Galvão França; Guilherme Cesario Strachan; Marcos dos Santos Xaud; Thiago Monte dos Santos

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: Projetos de pesquisa
Alunos envolvidos: Graduação (2); Doutorado (2);
Integrantes: Renan Salles de Freitas; Gerson Zaverucha (Responsável); Ana Luisa Duboc

2007 - 2007 Cubo Mágico 3D com Solucionador

Descrição: Desenvolvimento de um programa solucionador e interface 3D, na linguagem C++, de um Cubo Mágico.
Situação: Concluído Natureza: Projetos de pesquisa
Integrantes: Renan Salles de Freitas (Responsável); ; Eduardo Elael de Melo Soares; Priscila Machado Vieira Lima

Áreas de atuação

- 1. Linguagens de Programação
- 2. Circuitos Eletrônicos
- 3. Automação Eletrônica de Processos Elétricos e Industriais


Idiomas

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


Produção

Produção bibliográfica

Artigos completos publicados em periódicos

- 1.  FREITAS, RENAN S.; XAUD, MARCO F.S.; MARCOVISTZ, IGHOR; NEVES, ALEX F.; FARIA, RAFAEL O.; CARVALHO, GUILHERME P.S.; HSU, LIU; NUNES, EDUARDO V.L.; PEIXOTO, ALESSANDRO J.; LIZARRALDE, FERNANDO; FREITAS, GUSTAVO; COSTA, RAMON R.; FROM, PAL; GALASSI, MAURICIO; DERKS, PETER W.J.; RØYRØY, ANDERS
THE EMBEDDED ELECTRONICS AND SOFTWARE OF DORIS OFFSHORE ROBOT**This work is supported primarily by Petrobras S.A. and Statoil Brazil Oil & Gas Ltda under contract COPPETEC 0050.0079406.12.9 (ANP-Brazil R&D Program), and in part by the Brazilian research agencies CNPq and FAPERJ.. IFAC-PapersOnLine. , v.48, p.208 - 213, 2015.

Capítulos de livros publicados

- 1.  Daniel S. F. Alves; FREITAS, R. S.
A Swarm Robotics Approach to Decontamination In: Mobile Ad Hoc Robots and Wireless Robotic Systems: Design and Implementation ed. : IGI Global, 2012, v.1

