

André Fonseca Cavalcanti

CONTATO

Email: afcavalcanti99@gmail.com

Telefone: +55 84 999 026 979

Portfólio: [afcavalcanti.github.io](https://github.com/afcavalcanti)

EDUCAÇÃO

**UNIVERSIDADE FEDERAL
DO RIO GRANDE DO NORTE**
ENGENHARIA MECÂNICA

Graduação
2018 - Atual

CIÊNCIAS E TECNOLOGIA

Graduação
2012 - 2017

EXPERIÊNCIA

LABORATÓRIO DE PROTOTIPAGEM | ESTAGIÁRIO

Janeiro 2018 - Atual

- Desenvolvimento de protótipos de projetos mecânicos e eletrônicos resultantes da realização de pesquisas realizadas pelos laboratórios da Universidade Federal do Rio Grande do Norte.

CENTRO DE LANÇAMENTO BARREIRA DO INFERNO | ESTAGIÁRIO

Agosto 2016 – Janeiro 2016

- SPACEVANT: Veículo Autônomo Não-Tripulado para Escaneamento e Coleta de Dados em Áreas de Missões Espaciais

PESQUISA

LABORATÓRIO DE TECNOLOGIAS EDUCACIONAIS, ASSISTIVAS E MULTIMÍDIA | PESQUISADOR

Agosto 2016 – Dezembro 2017

- NEDGlove: Um sistema computacional para uso em sessões de reabilitação motora virtual e interativa

LABORATÓRIO DE ROBÓTICA | PESQUISADOR

Janeiro 2013 – Julho 2015

- Projeto e desenvolvimento do mecanismo de chute da equipe Poti de Futebol de Robôs da UFRN
- Localização de Robôs Móveis - Melhorias para o Futebol de Robôs

PRÊMIOS

2013 Campeão da categoria IEEE Very Small, Competição Brasileira de Robótica

PUBLICAÇÕES

- [1] A. F. CAVALCANTI, M. V. ARAUJO, and D. P. F. Pedrosa. Suporte articulado para sistema de visão global de robôs móveis. *VIII Congresso Norte Nordeste de Pesquisa e Inovação*, 2013.
- [2] A. F. CAVALCANTI, M. V. ARAUJO, and D. P. F. Pedrosa. Seleção de mecanismo de chute para robô móvel autônomo. *Mostra Nacional de Robótica*, 2014.
- [3] A. F. CAVALCANTI, M. V. ARAUJO, and D. P. F. Pedrosa. Sistema de chute eletromecânico para robôs móveis autônomos. *IX Congresso Norte Nordeste de Pesquisa e Inovação*, 2014.
- [4] A. F. CAVALCANTI, M. V. ARAUJO, and D. P. F. Pedrosa. Small wheeled autonomous mobile soccer robot. *Joint Conference on Robotics: SBRLARS Robotics Symposium and Robocontrol (SBR LARS Robocontrol)*, 2014.
- [5] A. F. CAVALCANTI, F. B. S. de Medeiros, and R. R. Dantas. Evaluate leap motion control for multiple hand posture recognition. *19th Symposium on Virtual and Augmented Reality*, 2017.
- [6] A. F. CAVALCANTI, J. F. M. NETO, V. R. F. LANDIM, and J. B. D. D. G. L. A. ALBUQUERQUE. Suporte para transporte e lançamento de carga a partir de um veículo aéreo não tripulado. *IX Congresso Nacional de Engenharia Mecânica*, 2016.