



UNIVERSIDADE DO ESTADO DO RIO DE JANEIRO
FORMULÁRIO DE IDENTIFICAÇÃO DE DISCIPLINA



UNIDADE: Faculdade de Engenharia			
DEPARTAMENTO: Engenharia de Sistemas e Computação			
DISCIPLINA: Sistemas Operacionais para Robótica Inteligente			
CH. TOTAL		CRÉDITOS: 4	CÓDIGO: FEN 06-xxxx
ALUNO	PROFESSOR		
60	60		

MODALIDADE DE ENSINO: ☐ PRESENCIAL ☒ SEMIPRESENCIAL ☐ A DISTÂNCIA

TIPO DE APROVAÇÃO: ☐ FREQUÊNCIA ☒ FREQUÊNCIA E NOTA

STATUS		CURSO(S) / HABILITAÇÃO(ÕES) / ÊNFASE(S):
<input type="checkbox"/>	OBRIGATÓRIA	
<input checked="" type="checkbox"/>	ELETIVA RESTRITA	Engenharia de Computação
<input type="checkbox"/>	ELETIVA DEFINIDA	
<input type="checkbox"/>	ELETIVA UNIVERSAL	

QUADRO DE DISTRIBUIÇÃO DE CARGA HORÁRIA / CRÉDITO

TIPO DE AULA	CRÉDITO	CH SEMANAL	CH TOTAL
TEÓRICA	2	2h	30h
PRÁTICA / TRABALHO DE CAMPO / PRÁTICA COMO COMPONENTE CURRICULAR	0	0h	0h
LABORATÓRIO	2	2h	30h
ESTÁGIO	0	0h	0h
EXTENSÃO	0	0h	0h
TOTAL	4	4h	60h

EMENTA: Introdução à robótica e sistemas operacionais para robótica. Sistemas de comunicação e sincronização para controle de robôs. Integração de sensores e atuadores para robótica inteligente. Ferramentas de desenvolvimento e simulação de robótica. Controle, percepção, planejamento e execução. Aplicações práticas em robótica móvel, manipulação de objetos e navegação autônoma.

OBJETIVOS: Ao final do período, o aluno deverá familiarizar-se com os princípios básicos da robótica e dos sistemas operacionais utilizados nessa área, aplicando-os em projetos de robótica inteligente.



UNIVERSIDADE DO ESTADO DO RIO DE JANEIRO
FORMULÁRIO DE IDENTIFICAÇÃO DE DISCIPLINA



PRÉ-REQUISITO 1: Inteligência Computacional I	CÓDIGO: FEN 06-xxxx
PRÉ-REQUISITO 2:	CÓDIGO:
CÓ-REQUISITO:	CÓDIGO:
PRÉ-CÓ-REQUISITO:	CÓDIGO:
TRAVA DE CRÉDITOS/HORAS: 170	

DISCIPLINA(S) CORRESPONDENTE(S)	CÓDIGO(S):
---------------------------------	------------

BIBLIOGRAFIA:

- [1] Morgan Quigley, Brian Gerkey e William D Smart. *Programming Robots with ROS: a practical introduction to the Robot Operating System*. "O'Reilly Media, Inc.", 2015. ISBN: 9781449323899.
- [2] Enrique Fernandez et al. *Learning ROS for robotics programming*. Packt Publishing Ltd, 2015. ISBN: 9781783987580.
- [3] Lentin Joseph e Jonathan Cacace. *Mastering ROS for Robotics Programming: Design, build, and simulate complex robots using the Robot Operating System*. Packt Publishing Ltd, 2018. ISBN: 9781788478953.

SITUAÇÕES ESPECIAIS

PERMITE SITUAÇÃO "EM PREPARO" DE ACORDO COM A DELIBERAÇÃO 27/03:

<input type="checkbox"/>	SIM	<input checked="" type="checkbox"/>	NÃO
--------------------------	-----	-------------------------------------	-----

PERMITE MAIS DE UM DOCENTE EM UM MESMO TEMPO DE AULA:

<input type="checkbox"/>	SIM	<input checked="" type="checkbox"/>	NÃO
--------------------------	-----	-------------------------------------	-----

PERMITE HORÁRIOS INCOMPLETOS NO PT:

<input type="checkbox"/>	SIM	<input checked="" type="checkbox"/>	NÃO
--------------------------	-----	-------------------------------------	-----

PERMITE CHOQUE DE HORÁRIOS COM OUTRA DISCIPLINA:

<input type="checkbox"/>	SIM	<input checked="" type="checkbox"/>	NÃO
--------------------------	-----	-------------------------------------	-----

PODE SER OFERECIDA COMO DISCIPLINA ISOLADA:

<input checked="" type="checkbox"/>	SIM	<input type="checkbox"/>	NÃO
-------------------------------------	-----	--------------------------	-----



UNIVERSIDADE DO ESTADO DO RIO DE JANEIRO
FORMULÁRIO DE IDENTIFICAÇÃO DE DISCIPLINA



PROFESSOR PROPONENTE	
DATA 10 de dezembro de 2024	ASSINATURA/MATRÍCULA/CARIMBO Thiago Medeiros Carvalho - Mat. 42350-9