

Underwater robotics

Sistema FIEB



REASEARCH FIELD

Matheus Anselmo <matheus.anselmo@fbter.org.br>

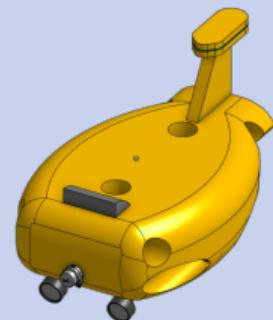
Advisor: Marco A. dos Reis

Robótica e Sistemas Autônomos, Senai Cimatec

April of 2022

Introdução

Linha de pesquisa focada em estudos e desenvolvimentos em **robótica submarina**, aspectos de dinâmica computacional, aplicações de funções básicas de robótica e desenvolvimento de tecnologias de busca e análise deste campo.



Objetivos

Treinamento de pesquisadores em robótica submarina

Motivação

AUVs and ROVs estão um papel importante na exploração de petróleo, gás e de outros recursos. Grandes importantes empresas estão pedindo investimentos nesta área.

"AUV and ROV Market to reach \$7.2 billion by 2026" [?].

Principais Ferramentas

Nesta linha de pesquisa e desenvolvimento, existem ferramentas que podem ser usadas.

No espectro de pesquisa



Scopus



Main Tools

No espectro de **desenvolvimento**

ROS

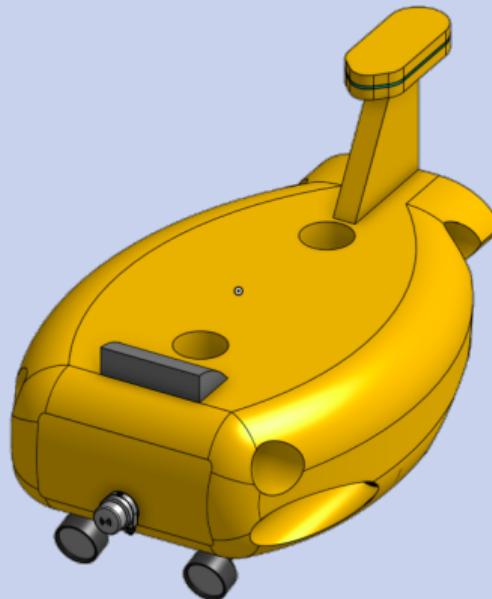


OpenVFOAM®

Projetos

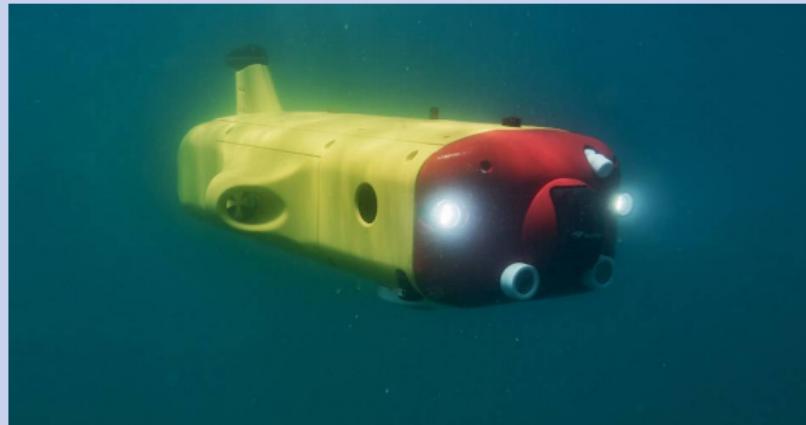
turBOT

Objetivo é desenvolver um AUV pequeno para operar em águas rasas



FlatFish@ROS

Este projeto tem como alvo trazer as funcionalidades do FlatFISH para operar em ROS



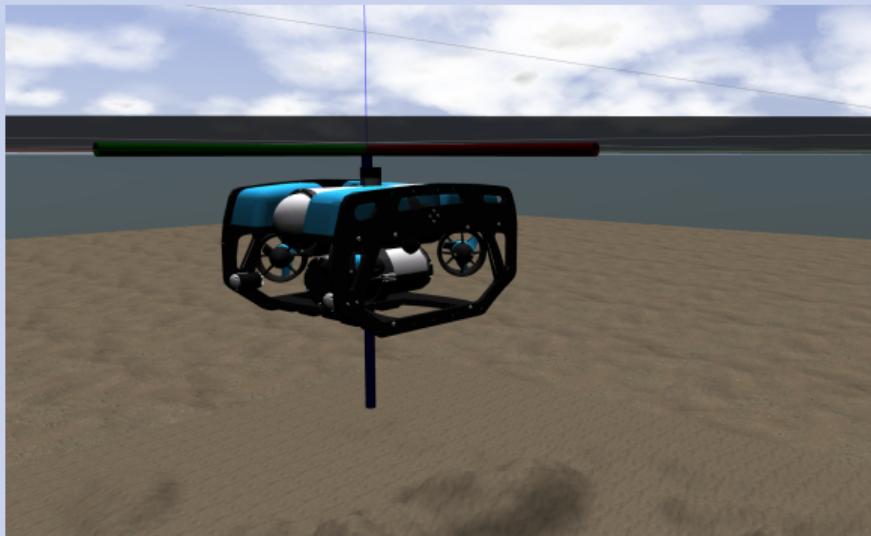
Pirabots

O foco é implementar ações autônomas em ROVs: BlueROV e BirROV.



Challenges

Pipeline identification - Solo
Pipeline Following - In Group



Members

Os atuais membros da linha de pesquisa saõ:



Alexandre Adonai



Matheus Anselmo



Tâmara Lins

References (1)



Questions?

marco.a.reis@google.com