

# MODELO PARA O RESUMO

NONONO<sup>1</sup> and NONONO<sup>2‡</sup>

**Resumo:** O resumo deve ser escrito de forma clara e objetiva descrevendo o que será apresentado no pôster. Este item deve apresentar as principais ideias de desenvolvimento do projeto e seus principais resultados (quando houver) não ultrapassando 10 linhas.

## 1. Introdução

O trabalho deve ser escrito em português em até 2 páginas de tamanho A4, em duas colunas, usando espaçamento simples e letra "Times New Roman" de tamanho 10. As margens da folha estão definidas na Tabela I. O trabalho deve conter as seções: resumo; introdução; metodologia; resultados e conclusões (quando houver) além de referências bibliográficas. O título do trabalho deve ser escrito em negrito, com letra maiúscula de tamanho 18 e estar centralizado. Não pode ter mais que 2 linhas. Não é necessário que o título do artigo seja o mesmo do projeto de iniciação. Títulos de seções e subseções devem ser numerados, separados por ponto, escritas em negrito e itálico de tamanho 12 e centralizados na coluna. Esta página já está no formato padrão podendo ser utilizada como modelo.

Para utilizar citações, use o comando `\cite{chave}` que dará o resultado [1, 2, 3, 4].

O restante do texto explica como utilizar formatações (seção 2), ilustrações (seção 3).

## 2. Formatação da página

Os nomes dos autores, das instituições e o endereço eletrônico para contato devem ser escritos em itálico, centralizado e com tamanho 10. A ordem numérica sequencial para identificação deve ser colocada sobrescrito, do lado direito para o autor e do lado esquerdo para as instituições. Quando mais de um autor pertencer à mesma instituição, o número sequencial correspondente deverá ser posicionado separando-se por vírgula. O corpo do trabalho deve ser escrito com caráter de tamanho 10, sem linhas em branco separando os parágrafos. Em cada novo parágrafo, a primeira linha deve ser deslocada em 0,5 cm, conforme modelo. As referências devem ser indicadas entre chaves [1] ao longo do texto e descrito no final do artigo citando: nomes dos autores (pode ser abreviado, no máximo três nomes e caso tenha mais nomes usar o et. al.), nome da revista, volume, ano da publicação e página ou nome do livro, editor e ano de publicação. No final do trabalho deve constar o número sequencial do autor com a respectiva bolsa.

Para trabalhar com equações,  

$$\vec{x}_i = (x_{i1}, x_{i2}, \dots, x_{iD})$$

<sup>\*</sup>This work was not supported by any organization

<sup>†</sup>NONONONO NONONONO@NONO.NONO

<sup>‡</sup>NONONONO NONONONO@NONO.NONO

dará o resultado  $\vec{x}_i = (x_{i1}, x_{i2}, \dots, x_{iD})$ . Ou use o ambiente `equation`.

Para citar equações, como aqui (1) use o comando `\eqref{chave_eq}`

$$P_i(t+1) = P_i(t) + V_i(t+1) \quad (1)$$

## 2.1. Teste

para verificar se subtítulos estão ok!!

## 3. Ilustrações

As figuras devem ser centralizadas e referenciadas sequencialmente na parte inferior da mesma por Figura 1- seguidas do título. O tamanho da figura e das letras dentro das figuras devem estar legíveis e podem ser coloridas desde que apresentem boa qualidade de impressão como na figura 1.

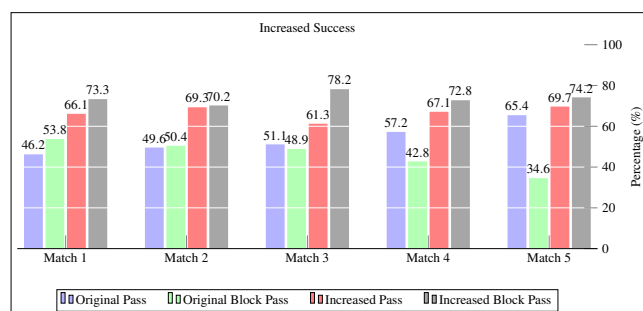


Figura 1 – Gráfico feito com latex.

As equações devem ser apresentadas no lado esquerdo e numeradas no lado direito entre parênteses.

As tabelas devem ser referenciadas sequencialmente por Tabela I - seguida do título na parte superior da mesma e centralizado. O texto da mesma deve ser centralizado, como na tabela I).

Tabela I – Formato da Página

Margem	Tamanho (em cm)
Superior	2,0
Inferior	2,5
Esquerda	2,0
Direita	2,0
Coluna	1,0

## 4. Conclusões

Destaque os principais resultados alcançados na pesquisa.

Para referências, crie o arquivo .bib correspondente ao seu artigo (utilize o programa jabref para facilitar a tua vida) e usa os comandos:

```
\bibliographystyle{sicfei}
```

```
\bibliography{sicfei}
```

Para criar as referências.

## ***5. Referências***

- [1] L. Wang, Y. Liu, H. Deng, and Y. Xu, “Obstacle-avoidance path planning for soccer robots using particle swarm optimization,” in *2006 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics*, Dec 2006, pp. 1233–1238.
- [2] M. Saska, M. Macas, L. Preucil, and L. Lhotska, “Robot path planning using particle swarm optimization of ferguson splines,” in *2006 IEEE Conference on Emerging Technologies and Factory Automation*, Sept 2006, pp. 833–839.
- [3] H. Okada, T. Wada, and A. Yamashita, “Evolving robocup soccer player formations by particle swarm optimization,” in *SICE Annual Conference 2011*, Sept 2011, pp. 1950–1953.
- [4] R. T. U. Albab, I. K. Wibowo, and D. K. Basuki, “Path planning for mobile robot soccer using genetic algorithm,” in *2017 International Electronics Symposium on Engineering Technology and Applications (IES-ETA)*, Sep. 2017, pp. 276–280.

## ***Agradecimentos***

À instituição XXX pela realização das medidas ou empréstimo de equipamentos. 1 Aluno de IC do Centro Universitário FEI (ou FAPESP, CNPq ou outra). Projeto com vigência de XX/18 a XX/19.