



Súmula - Fernando Santos Osório

Pessoa Física

Nome

Fernando Santos Osório

CPF

380.741.500-97

Formação Acadêmica

Nível de Formação**Instituição****Mês/Ano
Conclusão**

DOUTORADO

Institut National Polytechnique de Grenoble

1998

MESTRADO

Universidade Federal do Rio Grande do Sul

1991

GRADUACAO

Universidade Federal do Rio Grande do Sul

1988

Vínculos Institucionais

Instituição

Instituto de Ciências
Matemáticas e de
Computação/ICMC/USP

Publicações

PESSIN, Gustavo; OSÓRIO, Fernando S.; WOLF, Denis F.; BRASIL, Christiane R.S.
Improving Efficiency of a Genetic Algorithm Applied to Multi-robot Tactic Operation.
In: 12th IBERAMIA - Ibero-American Conference on AI, 2010, Bahia Blanca. Proceedings of the 12th IBERAMIA. Heidelberg, Germany: Springer Verlag - LNCS, 2010, v. 6433, n. 1, p. 50-59.

JUNG, Cláudio; OSÓRIO, Fernando S.; KELBER, Christian; HEINEN, Farlei.
Computação Embarcada: Projeto e Implementação de Veículos Autônomos Inteligentes.
In: Marinho P. Barcellos; Antônio A. F. Loureiro. (Org). JAI - Jornada de Atualização em Informática / Congresso da SBC 2005, 1 ed. Porto Alegre: SBC - XXV Congresso da SBC - XXIV JAI, 2005, p. 1358-1406.

HATA, Alberto; WOLF, Denis F.; PESSIN, Gustavo; OSÓRIO, Fernando S.
Terrain Mapping and Classification in Outdoor Environments Using Neural Networks.
International Journal of Advanced Science and Technology, v. 2, p. 51-61, 2009.

HATA, Alberto; WOLF, Denis F.; PESSIN, Gustavo; OSÓRIO, Fernando S.
Terrain Mapping and Classification Using Neural Networks.
In: International Conference on Convergence and Hybrid Information Technology (ICHIT 2009), 2009, Daejeon, Korea. Proceedings of the ICHIT 2009. Daejeon, Korea: ACM, 2009, v. 1, n. 1, p. 1-4.

SOUZA, Jefferson R.; SALES, Daniel Oliva; SHINZATO, Patrick; OSÓRIO, Fernando S.; WOLF, Denis F.
Template-based autonomous navigation in urban environments.
In: ACM Symposium on Applied Computing 2011, 2011, Taichung, Taiwan. Proceedings of the ACM SAC 2011. Stoughton: ACM, 2011, v. 1, n. 1, p. 1381-1386.

FERNANDES, Leandro Carlos; DIAS, Maurício Acconcia; OSÓRIO, Fernando S.; WOLF, Denis F.
A Driving Assistance System for Navigation in Urban Environments.
In: 12th IBERAMIA - Ibero-American Conference on Artificial Intelligence, 2010, Bahia Blanca, Argentina. Proceedings of the 12th IBERAMIA. Heidelberg, Germany: Springer Verlag - LNCS, 2010, v. 6433, n. 1, p. 542-551.

OSÓRIO, Fernando S.; HEINEN, Farlei; FORTES, Luciane.

Autonomous Vehicle Parking using Finite State Automata Learned by J-CC Artificial Neural Nets.

In: VII SBRN - Simpósio Brasileiro de Redes Neurais, 2002, Porto de Galinhas (Recife)- PE. Proceedings of the VII Brazilian Symposium on Neural Networks - SBRN 2002. Los Alamitos, CA: IEEE Computer Society, 2002, v. 1, n. 1, p. 196-196.

SHINZATO, Patrick; OSÓRIO, Fernando S.; WOLF, Denis F.

Visual road recognition using artificial neural networks and stereo vision.

In: IROS Workshop on Visual Control of Mobile Robots, 2011, San Francisco. IROS Workshop on Visual Control of Mobile Robots. San Francisco: IEEE, 2011, v. 1, n. 1, p. 1-6.

SOUZA, Jefferson R.; PESSIN, Gustavo; OSÓRIO, Fernando S.; WOLF, Denis F.

Vision-based Autonomous Navigation Using Supervised Learning Techniques.

In: EANN - Engineering Applications of Neural Networks, 2011, Corfu - Greece. Proceedings of the 12th EANN Conference. Berlin: Springer, 2011, v. 363, n. 1, p. 11-20.

SALES, Daniel Oliva; SHINZATO, Patrick; PESSIN, Gustavo; OSÓRIO, Fernando S.; WOLF, Denis F.

Vision-Based Autonomous Navigation System Using ANN and FSM Control.

In: IEEE LARS/EnRI 2010, 2010, São Bernardo do Campo, SP. Proceedings of the IEEE LARS 2010. Los Alamitos: IEEE, 2010, v. 1, n. 1, p. 85-90.

KELBER, Christian; OSÓRIO, Fernando S.; BECKER, Leandro Buss.

Assistance Controller for Driving Backwards and Parking an Articulated Vehicle.

In: IEEE Intelligent Vehicles Symposium (IV 08), 2008, Eindhoven. Proceedings of the 2008 IEEE Intelligent Vehicles Symposium. Eindhoven: IEEE, 2008, v. 11, p. 1-6.

OSÓRIO, Fernando S.; WOLF, Denis F.; CASTELO BRANCO, Kalinka R.L.J.; PESSIN, Gustavo.

Mobile Robots Design and Implementation: From Virtual Simulation to Real Robots.

In: Virtual Concept 2010, 2010, Bordeaux, France. Proceedings of IDMME - Virtual Concept 2010. Berlin: Springer Verlag, 2010, v. 1, n. 1, p. 1-6.

WOLF, Denis F.; OSÓRIO, Fernando S.; Simões, Eduardo; Trindade Jr., Onofre.

Robótica Inteligente: Da Simulação às Aplicações no Mundo Real.

In: André Ponce de Leon F. de Carvalho; Tomasz Kowaltowski. (Org). JAI: Jornada de Atualização em Informática da SBC. Rio de Janeiro: SBC - Editora da PUC Rio, 2009, p. 279-330.

KELBER, Christian; OSÓRIO, Fernando S.; JUNG, Cláudio; DREGER, Rubem Sprenger; GULES, Roger; MELLO

JR, Cláudio Dornelles; SILVEIRA, Marcos Azevedo da; SCHUMACHER, Walter; HEINEN, Farlei.

Tecnologias para Automação Veicular - Soluções em Mecatrônica e Sistemas de Apoio ao Motorista. Estudos Tecnológicos. Engenharia, Unisinos - São Leopoldo, v. 24, n. 1, p. 37-47, 2003.

FACCHINETTI, Leandro; OSÓRIO, Fernando S.

Navegação Visual de Robôs Móveis Autônomos Baseada em Métodos de Correlação de Imagens.

In: WCI: Workshop on Computational Intelligence 2010 - Joint Conference SBIA-SBRN-LARS, 2010, São Bernardo do Campo. Proceedings Workshops of Joint Conference SBIA-SBRN-LARS 2010. São Bernardo do Campo: SBC - FEI, 2010, v. 1, n. 1, p. 518-523.

HEINEN, Farlei; OSÓRIO, Fernando S.

HyCAR - A Robust Hybrid Control Architecture for Autonomous Robots.

In: HIS 2002 - Hybrid Intelligent Systems, 2002, Santiago do Chile. Soft Computing Systems - Design, Management and Applications. Frontiers in Artificial Intelligence and Applications Series.. Amsterdam: IOS Press, 2002, v. 87, n. 1, p. 830-840.

OLIVEIRA, Maria Cristina Ferreira de; OSÓRIO, Fernando S.; WOLF, Denis F.; ALSINA, Pablo.

Journal of the Brazilian Computer Society - Guest Editor: Special Issue on Intelligent Robotic Systems.

3 ed. Porto Alegre: SBC - Sociedade Brasileira de Computação, 2009, 75 p.

SOUZA, Jefferson R.; SALES, Daniel Oliva; SHINZATO, Patrick; OSÓRIO, Fernando S.; WOLF, Denis F.

Template-based autonomous navigation and obstacle avoidance in urban environments.

ACM Applied Computing Review, v. 11, p. 49-59, 2011.

PESSIN, Gustavo; OSÓRIO, Fernando S.; WOLF, Denis F.; DIAS, Maurício Acconcia.
Genetic Algorithm Applied to Robotic Squad Coordination.

In: CERMA 2009 - Electronics, Robotics and Automotive Mechanics Conference, 2009, Cuernavaca, Mexico.
Proceedings of the CERMA Conference 2009. Los Alamitos, CA: IEEE Press / IEEE Computer Society, 2009, v. 1, n. 1, p. 1-6.

Patentes

Nenhum software registrado ou patente.

Produção - Indicadores de Produção

Tipo	Quantidade
Livros Publicados	6
Publicações em Periódicos (com seletiva política editorial)	24
Capítulos de Livros	11
Teses de Mestrado Orientadas e Já Defendidas	12
Teses de Doutorado Orientadas e Já Defendidas	0

Produção - Supervisão de Estágios de Pós-Doutorado Finalizado

Tipo	Quantidade
Supervisão de Estágios de Pós-doutorado	

Produção - Supervisão de Estágios de Pós-Doutorado em Andamento com Bolsa

Nenhuma supervisão de estágios de pós-doutorado em andamento com bolsa encontrada.

Produção - Orientações em Andamento com Bolsa

Tipo	Título do Projeto	Agência
Mestrado	Geração de Mapas de Navegabilidade para Robôs Móveis Autônomos Utilizando Fusão de Sensores 2D e 3D	Coordenação de Aperfeiçoamento de Pessoal de Nível Superior
Doutorado	Projeto, Implementação e Otimização de Redes Neurais Artificiais em Hardware para Aplicações em Veículos Autônomos	Coordenação de Aperfeiçoamento de Pessoal de Nível Superior
Iniciação Científica	Virtual-Robot Desenvolvimento de um simulador realístico para tele-operação e navegação autônoma de robôs móveis de monitoramento e segurança	Instituto Nacional de Ciência e Tecnologia
Iniciação Científica	Simulação Virtual de Sensores Avançados Aplicados em Robótica Móvel	Fundação de Amparo à Pesquisa do Estado de São Paulo

Outras Fontes - Auxílios Vigentes

Nenhum auxílio vigente registrado.

Outras Fontes - Bolsas Vigentes

Nenhuma bolsa vigente registrada.

Informações Biográficas

Outras Informações Biográficas

Fernando Osório é Professor da Universidade de São Paulo em São Carlos (ICMC/USP), onde atua nos cursos de Graduação e Pós-Graduação em Computação. Prof. Osório possui o título de Doutor em Computação pelo Institut National Polytechnique de Grenoble na França (INPG/IMAG, 1998), e de Mestre em Computação pela UFRGS (PGCC, 1991). Prof. Osório é membro atuante junto às sociedades ACM, IEEE e SBC, onde é membro do conselho da Comissão Especial de Robótica da SBC (CER, 2008-2012), tendo sido também membro da Comissão Especial de Inteligência Artificial desta mesma sociedade (CEIA, 2008-2010). O prof. Osório atuou como membro do IEEE DVP (Distinguished Visitor Program - Latin America 2007-2009), como Chair do ACM SAC Robot Track (Intelligent Robotic Systems Track, de 2009 a 2012), foi Chair junto ao IEEE ICIT 2010 - Mobile Robotics, e Chair do SBC-ENIA de 2003 e 2005. Atividades de Pesquisa: O prof. Osório é pesquisador membro do INCT-SEC (Instituto Nacional de Ciência e Tecnologia em Sistemas Embarcados Críticos), do LRM (Laboratório de Robótica Móvel - ICMC/USP) membro do conselho gestor do Centro de Robótica de São Carlos - CRob-SC/USP. O Prof. Osório publicou mais de 150 artigos em conferências e periódicos. As principais áreas de interesse de suas pesquisas incluem: Robótica Móvel, Aprendizado de Máquinas, Sistemas Inteligentes, Visão Computacional e Simulação Virtual.

Bolsistas de IC atuais: 2

Orientações de Mestrado atuais: 4

Orientações de Doutorado atuais: 4

MyResearcherID (ISI):

<http://www.researcherid.com/rid/E-4435-2011>

MyCitations (Google Scholar):

<http://scholar.google.com/citations?hl=en&user=RHVtgb0AAAAJ>