Informe os dados de identificação da proposta. Caso o beneficiário e/ou o responsável não estejam cadastrados no SAGe, é necessário que eles se cadastrem. Caso a instituição/empresa vínculo do processo não esteja cadastrada, é necessário realizar uma solicitação de cadastramento à FAPESP (utilize a opção "Solicitações > Cadastro de Instituição de Pesquisa/Empresa" do menu principal do sistema).

Grupo de Financiamento	Bolsa no País		
Linha de Fomento *	Programas Regulares / Bolsas / No País / Mestrado / Fluxo Contínuo		
Beneficiário *	Rafael Luiz Klaser		
Responsável *	Fernando Santos Osório		
Data Início *	01/06/2012	Duração (meses) * 24 ▼	
Vínculo Institucional do Processo *	Instituição de Pesquisa/Empresa:	Instituto de Ciências Matemáticas e de	
	Departamento:	SSC - Depto. de Sistemas de Comput	
	Número:		
	Linha de Fomento:		
Processo Vinculado	Beneficiário:		
	Responsável:		
	Título:		
		Visualizar resumo	



Identificação Instituições	Pessoas Resumo Envolvidas Descriçã	•		
Título em Português *		Veículos Autônomos em Ambier Estruturados Baseada em Visâ		
	(máximo 255 caracteres)			
Título em Inglês *		chicle Navigation in Outdoor ments based on Computer Visio		
			/	
	(máximo 255 cara	cteres)		
Classificação *	(máximo 255 carac Sub-área de Conhecimento	Sistemas de Computação		
Classificação *	Sub-área de			
Classificação *	Sub-área de Conhecimento	Sistemas de Computação Visão Computacional	*	
Classificação *	Sub-área de Conhecimento Especialidade	Sistemas de Computação Visão Computacional		
Classificação *	Sub-área de Conhecimento Especialidade Inteligência Artific	Sistemas de Computação Visão Computacional		
Classificação * Palavras-chave	Sub-área de Conhecimento Especialidade Inteligência Artific Navegação por Vi	Sistemas de Computação Visão Computacional ial são e GPS		
-	Sub-área de Conhecimento Especialidade Inteligência Artific Navegação por Vi Robótica móvel	Sistemas de Computação Visão Computacional ial são e GPS		
-	Sub-área de Conhecimento Especialidade Inteligência Artific Navegação por Vi Robótica móvel Veículos autônom	Sistemas de Computação Visão Computacional ial são e GPS		