

**TERMO DE ACEITAÇÃO DE INDICAÇÃO DE BOLSISTA  
MESTRADO - GM  
PROGRAMA DE POS GRADUAÇÃO**

**PROJETO:**

830719/1999-7 -

**COORDENADOR:**

Paulo Cesar Masiero  
CPF: 73740616849

**ORIENTADOR:**

Paulo Cesar Masiero  
CPF: 73740616849

Eu, **Rafael Luiz Kliner**, CPF número **80868371068**, declaro conhecer e atender integralmente às exigências do edital/chamada **Cotas do Programa de Pós-Graduação** e às normas específicas do CNPq que regem a concessão da bolsa especificada abaixo:

**BOLSA:**

**Processo:** 132243/2012-1  
**Modalidade - Categoria:** Mestrado - GM -  
**Vigência:** De 01/03/2012 a 28/02/2014  
**Valor mensal da bolsa:** R\$ 1.200,00

Declaro ainda que me comprometo a cumpri-las, não podendo, em nenhuma hipótese, delas alegar desconhecimento.

**DATA:**

13 de Março de 2012

**ACEITE:**

Ao enviá-lo ao CNPq, o BENEFICIÁRIO declara que leu e aceitou integralmente os termos deste documento.

**BENEFICIÁRIO:**

Rafael Luiz Kliner  
CPF: 80868371068

*Termo de indicação registrado eletronicamente por meio da internet junto ao CNPq, pelo agente receptor 10.0.0.227(srv210.cnpq.br) , mediante uso de senha pessoal do Beneficiário em 13/03/2012, originário do número IP 189.35.184.205(189.35.184.205) e número de controle 1306935113069351:1260696466-3251271318.*

*Para visualizar este documento novamente ou o PDF assinado digitalmente, acesse: <http://efomento.cnpq.br/efomento/termo?numeroAcesso=3389040829048598>.*

# Formação Acadêmica e Atuação profissional extraídas do Curriculum Vitae - CNPq

Última atualização: 09/03/2012 10:17:01

Geração: 13/03/2012 09:00:30

## Dados Pessoais

**Nome** Rafael Luiz Klaser  
**Filiação** Jefferson Luiz Klaser e Graciela Elizabeth Klaser  
**Nascimento** 24/10/1975 - Novo Hamburgo/RS - Brasil  
**Carteira de Identidade** 4016134563 SSP - RS - 26/01/1989  
**CPF** 80868371068

## Formação Acadêmica/Titulação

**1999 - 2006** Graduação em Ciência da Computação.  
Universidade do Vale do Rio dos Sinos, UNISINOS, Sao Leopoldo, Brasil  
Título: Aplicação de Técnicas de Visão Computacional para Monitorar Experimentos de Comportamento de Invertebrados  
Orientador: Fernando Santos Osório  
Bolsista do(a): Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico

**1993 - 1995** Ensino Profissional de nível técnico.  
Escola Secundária da Veiga - Guimarães, ESV, Portugal

**1991 - 1993** Ensino Médio (2o grau).  
Colégio Egas Moniz, CEM, Portugal

**1983 - 1990** Ensino Fundamental (1o grau).  
Escola Evangélica da Paz, EEP, Brasil

## Formação complementar

**2005 - 2005** Curso de curta duração em Unilínguas Italiano I e II.  
Universidade do Vale do Rio dos Sinos, UNISINOS, Sao Leopoldo, Brasil

**2008 - 2008** Curso de curta duração em Alemão Nível I.  
Schulweg Idiomas, SCHULWEG, Brasil

**2008 - 2008** Curso de curta duração em E3 Supervisão e Controle (HMI/SCADA).  
Eclipse Software, ELIPSE, Porto Alegre, Brasil

**2009 - 2009** Curso de curta duração em Italiano III e IV.  
ACIRS, ACIRS, Brasil

**2009 - 2009** Curso de curta duração em Alemão Nível II.  
Schulweg Idiomas, SCHULWEG, Brasil

**2009 - 2009** Curso de curta duração em Alemão Nível III.  
Schulweg Idiomas, SCHULWEG, Brasil

## Atuação Profissional

### 1. CODEX Informática - CODEX

Vínculo institucional

**1997 - 1997** Vínculo: Celetista formal , Enquadramento funcional: Analista de Sistemas , Carga horária: 40, Regime : Integral

Atividades

**03/1997 - 12/1999** Serviço Técnico Especializado, CODEX Informática

Especificação  
1. Atuação como desenvolvedor no projeto PV2000 (Sistema de baixa plataforma) para Caixa Econômica Federal executado pela Hewlett-Packard do Brasil

## 2. DBKi Informática - DBKI

Vínculo institucional

1999 - 2009      Vínculo: Sócio-Gerente , Enquadramento funcional: Consultor de Sistemas, Regime : Parcial

Atividades

01/1999 - 01/2009      Direção e Administração, DBKi Informática

Cargos Ocupados

1. Gerente de Desenvolvimento

## 3. TECNIX Informática - TECNIX

Vínculo institucional

1998 - 1999      Vínculo: Celetista formal , Enquadramento funcional: Desenvolvedor , Carga horária: 40, Regime : Integral

Atividades

01/1998 - 06/1998      Serviço Técnico Especializado, TECNIX Informática

Especificação

1. Migração para plataforma de 32 bits do sistema de baixa plataforma do Banco Mercantil de São Paulo executado na Hewlett-Packard do Brasil

## 4. Universidade do Vale do Rio dos Sinos - UNISINOS

Vínculo institucional

2005 - 2005      Vínculo: Bolsista Iniciação Científica , Enquadramento funcional: Bolsista UNIBIC , Carga horária: 20, Regime : Parcial

2006 - 2006      Vínculo: Bolsista Iniciação Científica , Enquadramento funcional: Bolsista CNPq , Carga horária: 20, Regime : Parcial

Atividades

1/2005 - 12/2005      Projetos de pesquisa, Centro de Ciências Exatas e Tecnológicas

Participação em projetos

1. CORNEA - Color based Object Recognition using a Neural Approach (Reconhecimento de Objetos baseado em Atributos de Cor e Redes Neurais)

1/2006 - 12/2006      Projetos de pesquisa, Centro de Ciências Exatas e Tecnológicas

Participação em projetos

1. IAVI - Inteligência Artificial aplicada em Veículos e Agentes Móveis Inteligentes

## PROJETOS

### 2006 - 2006 IAVI - Inteligência Artificial aplicada em Veículos e Agentes Móveis Inteligentes

Descrição: Este projeto visa estudar, desenvolver, aperfeiçoar e aplicar técnicas de Inteligência Artificial em Veículos Móveis Inteligentes, e de um modo mais genérico, atuaremos na pesquisa de Agentes Móveis Autônomos e Inteligentes. As pesquisas na área de Inteligência Artificial (I.A.) serão focadas no estudo e desenvolvimento de técnicas de Aprendizado de Máquina, de Visão Computacional e de Controle de robôs móveis, veículos e agentes móveis autônomos. O Projeto IAVI (I.A. em Veículos e Agentes Móveis Inteligentes) busca aumentar a autonomia e robustez de diferentes sistemas baseados em agentes móveis, destacando-se os robôs móveis e veículos autônomos. Este tema de estudo vem se destacando junto às pesquisas realizadas por diversos pesquisadores da Unisinos, envolvendo as linhas de pesquisa de Inteligência Artificial, de Processamento Gráfico e de Sinais, e o GPVA (Grupo de Pesquisa em Veículos Autônomos) da Unisinos. Em particular este projeto visa dar continuidade e desenvolver ainda mais os trabalhos de pesquisa iniciados nos projetos HMLT (Hybrid Machine Learning Tools), COHBRA (Controle Híbrido de Robôs Autônomos) e CORNEA (Color Object Recognition using a Neural Approach). O projeto IAVI será desenvolvido através da implementação de ferramentas computacionais, que buscam inicialmente modelar e simular os robôs e veículos móveis inteligentes, incluindo o estudo e implementação de seus sensores, atuadores e sistemas de controle, bem como a sua interação com os elementos do ambiente onde estão inseridos. A partir de simulações em ambientes virtuais, buscamos o desenvolvimento de novas técnicas de aprendizado, visão e controle que possam ser aplicadas nos dispositivos físicos (robôs) e serem executadas em tempo real.

Situação: Concluído Natureza: Pesquisa

Integrantes: Rafael Luiz Klaser/Fernando Santos Osório (Responsável)

**2005 - 2005 CORNEA - Color based Object Recognition using a Neural Approach (Reconhecimento de Objetos baseado em Atributos de Cor e Redes Neurais**

Descrição: O projeto CORNEA visa o reconhecimento de objetos presentes em imagens, obtidas a partir de uma única câmera de vídeo, onde é dado um destaque especial às características de cor e textura dos objetos a serem localizados na imagem. A partir de trabalhos anteriores que vem sendo desenvolvidos junto ao Grupo de Inteligência Artificial (GIA-PIPCA) junto ao Mestrado em Computação Aplicada da Unisinos, onde buscaremos aperfeiçoar as técnicas de Processamento Neural de Imagens (PNI / PII - Processamento Inteligente de Imagens), bem como iremos desenvolver pesquisas que permitam melhorar o desempenho destes sistemas que estamos desenvolvendo. Os sistemas a serem pesquisados no projeto CORNEA serão focados no reconhecimento de conjuntos de cores características de um objeto, bem como, será pesquisada a capacidade destes sistemas em reconhecer texturas (padrões especiais de cores). Entre as possíveis aplicações deste sistema estão: i) Identificar "pontos de referência" no ambiente de modo a auxiliar no processo de controle de posicionamento, seja para a navegação de um veículo autônomo, ou mesmo, para auxiliar deficientes visuais a se localizarem; ii) Auxiliar um robô móvel a identificar objetos, como por exemplo, atuar na procura e recolhimento de latas de refrigerante usadas; iii) Identificar sinalizações presentes no ambiente, o que pode ser útil em sistemas automatizados de auxílio a condução de veículos; iv) Buscar e identificar logotipos de empresas em uma base de imagens que apareceram na mídia (verificação automatizada da exposição da marca). Em resumo, nosso objetivo é reconhecer objetos e fragmentos de imagens baseando-se em atributos obtidos a partir das cores dos pixels destes elementos, usando para isto técnicas de aprendizado de máquinas, onde daremos destaque à aplicação das Redes Neurais Artificiais em tarefas de visão computacional e de robótica móvel autônoma.

Situação: Concluído Natureza: Pesquisa

Integrantes: Rafael Luiz Klaser Fernando Santos Osório (Responsável)

Financiador(es): Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico-CNPq, Fundação de Amparo à Pesquisa do Estado do Rio Grande do Sul-FAPERGS, Universidade do Vale do Rio dos Sinos-UNISINOS