

Pesquisa para Ferramentas Robóticas para Inspeção e Manutenção em Instalações Petrolíferas

Esse projeto, realizado na forma de parceria entre a Petrobrás, o Departamento de Engenharia Mecânica e o Departamento de Engenharia Aeronáutica da EESC, visa a realização de um estudo de viabilidade para o uso de **robôs terrestres: quadrúpedes, esteiras, e com rodas** na execução de atividades comumente realizadas em instalações petrolíferas (offshore e onshore). O trabalho busca a criação de infraestrutura laboratorial, aquisição de equipamentos necessários para o desenvolvimento de pesquisas nessa área e o emprego de softwares de simulação para a avaliação de performance dos robôs em ambientes típicos de instalações petrolíferas, além da avaliação do emprego de diferentes técnicas para controladores (softwares) e sistemas de navegação e percepção embarcados.



Os bolsistas desenvolverão trabalhos relacionados a dinâmica e controle de robôs terrestres, uso de Inteligência Artificial, processamento de imagem e programação de software embarcado.

Os interessados devem entrar em contato por e-mail com um dos orientadores abaixo, até o dia 12/05.

Professores da área de robôs terrestres:

Professor	e-mail	Bolsa ME	Bolsa DO
Adriano Siqueira	siqueira@sc.usp.br	1	1
Marcelo Becker	becker@sc.usp.br	1	1
Thiago Boaventura	tboaventura@usp.br	1	1