

Marco Antonio de Souza Leite Cuadros

Possui graduação em Engenharia Eléctrica - Universidad Nacional del Centro del Perú (1998), mestrado em Engenharia Elétrica pela Universidade Federal do Espírito Santo (2004) e doutorado em Engenharia Elétrica pela Universidade Federal do Espírito Santo (2011). Atualmente é ativo permanente - professor do Instituto Federal do Espírito - Campus Serra nos cursos Técnico de Automação industrial, Engenharia de Controle e Mestrado profissional em Engenharia de Controle e Automação. Tem experiência na área de Engenharia Elétrica, com ênfase em Eletrônica Industrial, Sistemas e Controles Eletrônicos, atuando principalmente nos seguintes temas: controle de processos e robótica móvel. (Texto informado pelo autor)



- <http://lattes.cnpq.br/8629256330944049> (11/02/2025)
- **Rótulo/Grupo:**
- **Bolsa CNPq:**
- **Período de análise:**
- **Endereço:** Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Unidade Serra. Avenida Manguinhos - Km 6,5 - Rodovia ES . 10 Manguinhos 29160000 - Serra, ES - Brasil Telefone: (27) 33489200 Fax: (27) 33489207 URL da Homepage: www.ifes.edu.br
- **Grande área:** Engenharias
- **Área:** Engenharia Elétrica
- **Citações:** [Google Acadêmico](#)

Produção bibliográfica

- [Artigos completos publicados em periódicos](#) (28)
- [Livros publicados/organizados ou edições](#) (3)
- [Capítulos de livros publicados](#) (5)
- [Textos em jornais de notícias/revistas](#) (0)
- [Trabalhos completos publicados em anais de congressos](#) (104)
- [Resumos expandidos publicados em anais de congressos](#) (0)
- [Resumos publicados em anais de congressos](#) (2)
- [Artigos aceitos para publicação](#) (0)
- [Apresentações de trabalho](#) (1)
- [Demais tipos de produção bibliográfica](#) (0)

Produção técnica

- [Programas de computador com registro](#) (0)
- [Programas de computador sem registro](#) (0)
- [Produtos tecnológicos](#) (0)
- [Processos ou técnicas](#) (1)
- [Trabalhos técnicos](#) (4)
- [Demais tipos de produção técnica](#) (4)

Produção artística

- [Total de produção artística](#) (0)

Orientações em andamento

- Supervisão de pós-doutorado (0)
- Tese de doutorado (0)
- Dissertação de mestrado (0)
- Monografia de conclusão de curso de aperfeiçoamento/especialização (0)
- Trabalho de conclusão de curso de graduação (0)
- Iniciação científica (0)
- Orientações de outra natureza (0)

Supervisões e orientações concluídas

- Supervisão de pós-doutorado (0)
- Tese de doutorado (0)
- Dissertação de mestrado (19)
- Monografia de conclusão de curso de aperfeiçoamento/especialização (0)
- Trabalho de conclusão de curso de graduação (24)
- Iniciação científica (65)
- Orientações de outra natureza (0)

Projetos de pesquisa

- Total de projetos de pesquisa (6)

Prêmios e títulos

- Total de prêmios e títulos (2)

Participação em eventos

- Total de participação em eventos (8)

Organização de eventos

- Total de organização de eventos (1)

Lista de colaborações

- Colaborações endôgenas (6)
 1. Gustavo Maia de Almeida (67.0)
 2. Luiz Alberto Pinto (4.0)
 3. Cassius Zanetti Resende (2.0)
 4. Daniel Cruz Cavalieri (1.0)
 5. Flávio Garcia Pereira (1.0)
 6. Reginaldo Barbosa Nunes (1.0)

Produção bibliográfica

- Artigos completos publicados em periódicos (28)

1. SIQUEIRA, VICTOR SEMEDO DE M. ; CUADROS, MARCO ANTONIO S.L. ; MUNARO, CELSO JOSÉ ; DE ALMEIDA, GUSTAVO M.. **Expert system for early sign stuck pipe detection: Feature engineering and fuzzy logic approach.** *ENGINEERING APPLICATIONS OF ARTIFICIAL INTELLIGENCE*. v. 127, p. 107229, issn: 0952-1976, 2024. [<doi>](#)
2. SANTOS, CAIO MARIO CARLETTI VILELA ; DE ALMEIDA, RICARDO ; VALADAO, CARLOS TORTURELLA ; Cuadros, Marco Antonio de Souza Leite ; Almeida, Gustavo Maia de. **Iron ore pellets measurement using deep learning based on YOLACT.** *NEURAL COMPUTING & APPLICATIONS (INTERNET)*. v. 1, p. 1, issn: 0941-0643, 2024. [<doi>](#)
3. PEREIRA, ROGÉRIO P. ; ANDRADE, EDUARDO J.F. ; SALLES, JOSÉ L.F. ; VALADÃO, CARLOS T. ; MONTEIRO, RAVENA S. ; DE ALMEIDA, GUSTAVO MAIA ; CUADROS, MARCO A.S.L. ; BASTOS-FILHO, TEODIANO F.. **SRcdFuzzy: Software for simulating adaptive regulatory controllers of cyclical disturbances with frequency variations estimated from fuzzy logic.** *Software Impacts*. v. 21, p. 100672, issn: 2665-9638, 2024. [<doi>](#)
4. BAPTISTA, LEONARDO GONÇALVES ; SALAROLLI, PABLO FRANCE ; OLIVEIRA, CAIO LOPES ; VALADÃO, CARLOS TORTURELLA ; GAMARRA, DANIEL FERNANDO TELLO ; PEREIRA, ROGÉRIO PASSOS DO AMARAL ; Almeida, Gustavo Maia de ; CUADROS, MARCO ANTONIO DE SOUZA LEITE. **Construção de robô 4WD para navegação indoor utilizando ROS 2.** *PEER REVIEW*. v. 5, p. 294-327, issn: 1541-1389, 2023. [<doi>](#)
5. SALAROLLI, PABLO FRANCE ; BAPTISTA, LEONARDO GONÇALVES ; OLIVEIRA, CAIO LOPES ; VALADÃO, CARLOS TORTURELLA ; GAMARRA, DANIEL FERNANDO TELLO ; PEREIRA, ROGÉRIO PASSOS DO AMARAL ; Almeida, Gustavo Maia de ; CUADROS, MARCO ANTONIO DE SOUZA LEITE. **Algoritmos de navegação de robôs móveis com tração nas quatro rodas utilizando sistemas de localização absolutos GNSS e RTK.** *PEER REVIEW*. v. 5, p. 209-238, issn: 1541-1389, 2023. [<doi>](#)
6. AYRES, LUCAS MANTUAN ; SALAROLLI, PABLO FRANCE ; VALADÃO, CARLOS TORTURELLA ; LOURENÇO, EUCLYDES JOSÉ ; AMARO, JOSÉ PAULO MILAN ; ALMEIDA, GUSTAVO MAIA ; CUADROS, MARCO ANTÔNIO SOUZA LEITE. **Sistema especialista baseado em lógica difusa para detecção de simetria da pasta na formação do eletrodo Søderberg.** *PEER REVIEW*. v. 5, p. 21-37, issn: 1541-1389, 2023. [<doi>](#)
7. BRAVIM DA SILVA, MATEUS ; ALMEIDA, GUSTAVO MAIA ; CUADROS, MARCO ANTÔNIO SOUZA LEITE. **Comparativo de técnicas de aprendizado de máquinas para a previsão de faltas elétricas.** *PEER REVIEW*. v. 5, p. 58-70, issn: 1541-1389, 2023. [<doi>](#)
8. MILANEZ, CARLOS EDUARDO ; VALADAO, CARLOS TORTURELLA ; DE ALMEIDA, GUSTAVO MAIA ; CUADROS, MARCO ANTONIO. **Use of mask R-CNN for detection and control of slag scraper wear.** *IRONMAKING & STEELMAKING*. v. 1, p. 1-9, issn: 0301-9233, 2023. [<doi>](#)
9. PEREIRA, ROGÉRIO P. ; ANDRADE, EDUARDO J.F. ; SALLES, JOSÉ L.F. ; VALADÃO, CARLOS T. ; MONTEIRO, RAVENA S. ; de Almeida, Gustavo Maia ; CUADROS, MARCO A.S.L. ; BASTOS-FILHO, TEODIANO F.. **Self-tuning regulatory controller of cyclical disturbances using data-driven frequency estimator based on fuzzy logic.** *ENGINEERING APPLICATIONS OF ARTIFICIAL INTELLIGENCE*. v. 126, p. 106987, issn: 0952-1976, 2023. [<doi>](#)
10. UGALDE PEREIRA, FABIO ; MEDEIROS DE ASSIS BRASIL, PEDRO ; DE SOUZA LEITE CUADROS, MARCO ANTONIO ; CUKLA, ANSELMO RAFAEL ; DREWS JUNIOR, PAULO ; TELLO GAMARRA, DANIEL FERNANDO. **Analysis of Local Trajectory Planners for Mobile Robot with Robot Operating System.** *IEEE Latin America Transactions*. v. 20, p. 92-99, issn: 1548-0992, 2022. [<doi>](#)
11. DA SILVA, JOABE R. ; DE ALMEIDA, GUSTAVO M. ; CUADROS, MARCO ANTONIO DE S. L. ; CAMPOS, HÉRCULES L. M. ; NUNES, REGINALDO B. ; SIMÃO, JOSEMAR ; MUNIZ, PABLO R.. **Recognition of Human Face Regions under Adverse Conditions-Face**

- Masks and Glasses-In Thermographic Sanitary Barriers through Learning Transfer from an Object Detector.** *Machines*. v. 10, p. 43, issn: 2075-1702, 2022. [<doi](#)
12. OLIVEIRA, RONALDO DO AMARAL ; CUADROS, MARCO ANTONIO DE SOUZA LEITE ; XAVIER, CÉSAR SILVA ; VALADÃO, CARLOS TORTURELLA. **PI controller implementation for the two wheels of a differential robot using NI MyRio.** *RESEARCH, SOCIETY AND DEVELOPMENT*. v. 11, p. e38211225857, issn: 2525-3409, 2022. [<doi](#)
 13. BATISTA, LEONARDO GONÇALVES ; AYRES, LUCAS MANTUAN ; SILVA, JOABE RUELADA ; MOTTA, VINICIUS DA ROCHA ; MARQUES, VINICIUS MOURA ; CUADROS, MARCO ANTONIO DE SOUZA LEITE. **Proposta de uma arquitetura de navegação para um robô móvel diferencial / Proposal of a navigation architecture for a differential mobile robot.** *Brazilian Journal of Development*. v. 8, p. 37936-37950, issn: 2525-8761, 2022. [<doi](#)
 14. BATISTA CONTARATO, RODRIGO ; PEREIRA, ROGÉRIO PASSOS DO AMARAL ; VALADÃO, CARLOS TORTURELLA ; CUADROS, MARCO A.S.L. ; SALLES, JOSÉ LEANDRO FELIX ; Almeida, Gustavo Maia de. **Online tuning of generalized predictive controllers using fuzzy logic.** *JOURNAL OF INTELLIGENT & FUZZY SYSTEMS*. v. 1, p. 1-13, issn: 1064-1246, 2022. [<doi](#)
 15. OLIVEIRA, RONALDO DO AMARAL ; CUADROS, MARCO ANTONIO DE SOUZA LEITE ; VALADÃO, CARLOS TORTURELLA. **Navegação robô móvel diferencial com AMCL utilizando o ROS.** *RESEARCH, SOCIETY AND DEVELOPMENT*. v. 11, p. e23211628925, issn: 2525-3409, 2022. [<doi](#)
 16. SALAROLLI, P. F. ; MOTTA, V. R. ; PASSOS, R. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; CUADROS, M. A. S. L.. **Auto-localização de uma cadeira de rodas motorizada utilizando fusão sensorial da odometria e do giroscópio.** *Brazilian Journal of Development*. v. 8, p. 61782-61797, issn: 2525-8761, 2022. [<doi](#)
 17. PEIXOTO, JULIA SCHUBERT ; CUKLA, ANSELMO RAFAEL ; DE SOUZA LEITE CUADROS, MARCO ANTONIO ; WELFER, DANIEL ; TELLO GAMARRA, DANIEL FERNANDO. **Gesture Recognition using FastDTW and Deep Learning Methods in the MSRC-12 and the NTU RGB+D Databases.** *IEEE Latin America Transactions*. v. 20, p. 2189-2195, issn: 1548-0992, 2022. [<doi](#)
 18. DE JESUS, JUNIOR COSTA ; KICH, VICTOR AUGUSTO ; KOLLING, ALISSON HENRIQUE ; GRANDO, RICARDO BEDIN ; CUADROS, MARCO ANTONIO DE SOUZA LEITE ; GAMARRA, DANIEL FERNANDO TELLO. **Soft Actor-Critic for Navigation of Mobile Robots.** *JOURNAL OF INTELLIGENT & ROBOTIC SYSTEMS (DORDRECHT. ONLINE)*. v. 102, p. 31, issn: 1573-0409, 2021. [<doi](#)
 19. DE MENEZES, RICARDO P. ; SALAROLLI, PABLO F. ; BATISTA, LEONARDO G. ; FURTADO, HENRIQUE S. ; CUADROS, MARCO A. S. L.. **Slopping index for LD converters based on sound and image data fusion by fuzzy Kalman filter.** *IRONMAKING & STEELMAKING*. v. 1, p. 1-11, issn: 0301-9233, 2021. [<doi](#)
 20. PEREIRA, ROGÉRIO P. DO A. ; ALMEIDA, GUSTAVO M. DE ; SALLES, JOSÉ L. FELIX ; CUADROS, MARCO A. DE S. L. ; VALADÃO, CARLOS T. ; FREITAS, RICARDO O. DE ; BASTOS-FILHO, TEODIANO. **A Model-Based Predictive Controller of the Level of Steel in the Mold with Disturbances Using a Repetitive Structure.** *Metals*. v. 11, p. 1458, issn: 2075-4701, 2021. [<doi](#)
 21. DE JESUS, JUNIOR COSTA ; BOTTEGA, JAIR AUGUSTO ; CUADROS, MARCO ANTONIO DE SOUZA LEITE ; GAMARRA, DANIEL FERNANDO TELLO. **Deep Deterministic Policy Gradient for Navigation of Mobile Robots.** *JOURNAL OF INTELLIGENT & FUZZY SYSTEMS*. v. 40, p. 349-361, issn: 1064-1246, 2021. [<doi](#)
 22. BERNARDES, NEMERSON D. ; CASTRO, FELIPE A. ; CUADROS, MARCO A. S. L. ; SALAROLLI, P. F. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; MUNARO, CELSO J.. **Fuzzy logic in auto-tuning of fractional PID and backstepping tracking control of a differential mobile robot.** *JOURNAL OF INTELLIGENT & FUZZY SYSTEMS*. v. Pre, p. 1-14, issn: 1064-1246, 2019. [<doi](#)
 23. WELFER, DANIEL ; PFITSCHER, MIGUEL ; DO NASCIMENTO, EVARISTO JOSÉ ; GAMARRA, DANIEL FERNANDO TELLO ; CUADROS, MARCO ANTONIO DE SOUZA

- LEITE. **Article Users Activity Gesture Recognition on Kinect Sensor Using Convolutional Neural Networks and FastDTW for Controlling Movements of a Mobile Robot.** *INTELIGENCIA ARTIFICIAL*. v. 22, p. 121-134, issn: 1988-3064, 2019. [<doi](#)
24. DOS REIS, DOUGLAS HENKE ; WELFER, DANIEL ; DE SOUZA LEITE CUADROS, MARCO ANTONIO ; GAMARRA, DANIEL FERNANDO TELLO. **Mobile Robot Navigation Using an Object Recognition Software with RGBD Images and the YOLO Algorithm.** *APPLIED ARTIFICIAL INTELLIGENCE*. v. 33, p. 1-16, issn: 0883-9514, 2019. [<doi](#)
 25. GAMARRA, D. F.T. ; CUADROS, M. A. S. L.. **Forward Models for Following a Moving Target with the Puma 560 Robot Manipulator.** *INTELIGENCIA ARTIFICIAL*. v. 18, p. 31, issn: 1988-3064, 2015. [<doi](#)
 26. PASSOS, R. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; Quadros, M.A.S.L ; MUNARETO, S. ; Salles, J. L. F.. **IMPLEMENTATION OF PREDICTIVE MULTIVARIABLE DMC CONTROLLER IN A PILOT PLANT.** *LATIN AMERICAN APPLIED RESEARCH*. v. 44, p. 217-224, issn: 0327-0793, 2014.
 27. de Souza L. Cuadros, Marco Antônio; Munaro, Celso J. ; Munareto, Saul. **Novel Model-Free Approach for Stiction Compensation in Control Valves.** *Industrial & Engineering Chemistry Research*. v. 51, p. 8465-8476, issn: 0888-5885, 2012. [<doi](#)
 28. de Souza L. Cuadros, Marco Antonio; Munareto, Saul ; Munaro, Celso J.. **Improved stiction compensation in pneumatic control valves.** *Computers & Chemical Engineering*. v. 38, p. 106-114, issn: 0098-1354, 2012. [<doi](#)
- **Livros publicados/organizados ou edições (3)**
 1. CASSIMIRO, I. R. ; CUADROS, MARCO A. S. L. ; VALADAO, C. T. ; OLIVEIRA, C. L.. **INTERFACES GRÁFICAS COM PYQT E ESP32.** 1 ed. SP: UiCLAP, 2024. .
 2. CASSIMIRO, I. R. ; SOUZA, J. G. L. ; OLIVEIRA, C. L. ; VALADAO, C. T. ; CUADROS, MARCO A. S. L.. **CURSO DE ROBÓTICA ROBOTECH.** 1 ed. SP: UiCLAP, 2024. .
 3. CUADROS, M. A. S. L.; ALMEIDA, G. M. ; AMARAL, R. P.. **Instrumentação industrial.** 1 ed. Brasilia: IFB, 2016. v. 1, p. 220.
 - **Capítulos de livros publicados (5)**
 1. Magnani, Marconi Junio Henriques ; Filho, Jorge José Fernandes ; Souza, Thyago Rosa ; CUADROS, MARCO ANTONIO DE SOUZA LEITE. **APPLICATION OF DEEP LEARNING FOR ANALYSIS OF CRACKS IN PELLET FALLING TESTS.** *Coleção desafios das engenharias: Engenharia de computação.* 1ed. Em: . : Atena Editora. 2021.p. 131-142.
 2. Milanez, Carlos Eduardo Oliveira ; CUADROS, MARCO ANTONIO DE SOUZA LEITE ; Almeida, Gustavo Maia de. **DETECTION AND SEGMENTATION OF PIG IRON SLAG SCRAPERS USING MASK RCNN FOR WEAR CONTROL.** *Coleção desafios das engenharias: Engenharia de computação.* 1ed. Em: Ernane Rosa Martins. (Org.). *Coleção desafios das engenharias: Engenharia de COmputação.* 1ed. : Atena Editora. 2021.p. 240-251.
 3. DE ALMEIDA, GUSTAVO MAIA; ALCOFORADO, G. N. ; Cuadros, M. A. S. L. ; OLIVEIRA JUNIOR, V. B. ; RESENDO, L. C.. **A MODEL OF PROCESS STEAM NETWORK IN A STEEL PLANT WITH IDENTIFICATION OF PARAMETERS BY A GENETIC ALGORITHM.** Em: Ernane Rosa Martins. (Org.). *Ensino, Pesquisa e Desenvolvimento na Engenharia Eletrônica e Computação.* 1ed.Ponta grossa. : Atena Editora. 2021.v. 1, p. 1-17.
 4. Cuadros, M. A. S. L. ; PIMENTEL, L. S. S. ; Almeida, Gustavo Maia ; PASSOS, R. ; GAMARRA, D. F. T.. **Development of a mobile robotics platform for navigation tasks using image processing.** *Computer Science and Applications.* 1ed. Em: Ally Hu. (Org.). *Computer Science and Applications.* 1ed. : CRC Press. 2015.p. 457-464.
 5. de Almeida, Gustavo Maia; de S.L. Cuadro, Marco Antonio ; Amaral, Rogério Passos Pereira ; Salles, José Leandro F.. **A Comparative Study of the Dynamic Matrix Controller Tuning by Evolutionary Computation.** *Distributed Computing and Artificial Intelligence, 12th International Conference.* 1ed. Em: Omatu, S., Malluhi, Q.M., Gonzalez, S.R., Bocewicz, G., Bucciarelli, E., Giulioni, G., Iqba, F. (Org.). *Advances in*

Intelligent Systems and Computing. 1ed. : Springer International Publishing. 2015.v. 1, p. 211-218.

- **Textos em jornais de notícias/revistas (0)**
- **Trabalhos completos publicados em anais de congressos (104)**
 1. AYRES, L. M. ; SALAROLLI, P. F. ; BATISTA, L. G. ; ALMEIDA, G. M. ; CUADROS, MARCO ANTONIO DE SOUZA LEITE. **SISTEMA ESPECIALISTA PARA DETECÇÃO DE SIMETRIA DE PASTA ELETRÓDICA EM FORNOS DE REDUÇÃO**. Em: *ABM - Associação Brasileira de Metalurgia*, 2023. [<doi>](#)
 2. GUILHERME LOURENÇO DE SOUZA, JOÃO ; RODRIGUES CASSIMIRO, IGOR ; ANTONIO DE SOUZA LEITE CUADROS, MARCO ; TORTURELLA VALADÃO, CARLOS ; PASSOS DO AMARAL PEREIRA, ROGÉRIO. **KIT DIDÁTICO DE BAIXO CUSTO PARA ENSINO DE CONTROLE**. Em: *Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia*, 2023. [<doi>](#)
 3. AYRES, L. M. ; BATISTA, L. G. ; SALAROLLI, P. F. ; ALMEIDA, E. N. ; ALMEIDA, G. M. ; CUADROS, M. A. S. L.. **Application of a neural architecture to estimate the wear of down and up throats in RH degassers**. Em: *The XLIII Ibero-Latin American Congress on Computational Methods in Engineering (CILAMCE 2022)*, 2022.
 4. BATISTA, L. G. ; SALAROLLI, P. F. ; GAMARRA, D. F. T. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; VIVACQUA, R. P. D. ; Cuadros, M. A. S. L.. **Odometry and speed control of a 4WD mobile robot integrated with ROS 2**. Em: *The XLIII Ibero-Latin American Congress on Computational Methods in Engineering (CILAMCE 2022)*, 2022.
 5. SALAROLLI, P. F. ; BATISTA, L. G. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; VIVACQUA, R. P. D. ; GAMARRA, D. F. T. ; Cuadros, M. A. S. L.. **ROS 2 in the development of an autonomous navigation application for a 4WD mobile robot with GPS, odometry and inertial systems**. Em: *The XLIII Ibero-Latin American Congress on Computational Methods in Engineering (CILAMCE 2022)*, 2022.
 6. BROSEGHINI PIN, LUIZA ; VIVACQUA, R. ; CUADROS, M. A. S. L.. **Measurement of classified points using stereo vision and techniques of segmentation in disparity map for detection of obstacles**. Em: *The XLIII Ibero-Latin American Congress on Computational Methods in Engineering (CILAMCE 2022)*, 2022.
 7. MAIA, B. T. ; LIMA, W. R. ; WANDEKOKEN, T. P. ; Cuadros, M. A. S. L. ; SANTOS, C. M. C. V. ; SILVA, P. V. L. ; FOLLI, H. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de. **Software for Dimensional and Wear Control of Lance Tip Face and Nozzles ? WRL**. Em: *AISTech 2022 Proceedings of the Iron and Steel Technology Conference*, p. 450, 2022. [<doi>](#)
 8. SOARES, L. O. ; CAMPOS, R. C. ; PINTO, L. A. ; CUADROS, M. A. S. L.. **Aplicação de redes neurais convolucionais e correntes de sequência zero para identificação de motor com fuga a terra em sistemas de baixa tensão de neutro aterrado com RAV**. Em: *XXIV CONGRESSO BRASILEIRO DE AUTOMÁTICA ? CBA 2022*, 2022.
 9. LUCAS DE OLIVEIRA SOARES ; LUIZ ALBERTO PINTO ; MARCO ANTONIO DE SOUZA LEITE CUADROS. **Aplicação de Aprendizagem de Máquina para Identificar Motores com Fuga a Terra em Sistemas de Neutro Aterrado com Resistor de Alto Valor**. Em: *XV Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente*, v. 1, 2022. [<doi>](#)
 10. SOARES, L. O. ; PINTO, L. A. ; CUADROS, M. A. S. L.. **Uma Arquitetura de Sistema Embarcado Utilizando técnicas de Deep Learning e Sinais de Vibração para Diagnóstico de Falhas em Rolamentos de Motores Elétricos**. Em: *XV Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente*, v. 1, 2022. [<doi>](#)
 11. SANTOS, C. M. C. V. ; ALMEIDA, G. M. ; CUADROS, M. A. S. L. ; SEPULCRI, R. M. ; FREITAS, RICARDO O. DE ; VASCONCELLOS, B. M. ; NASCIMENTO, R. A.. **Detection and Segmentation of Iron Ore Green Pellets Using Computational Vision**. Em: *XLII IBERO-LATIN-AMERICAN CONGRESS ON COMPUTATIONAL METHODS IN ENGINEERING (CILAMCE-2021)*, 2021.
 12. SILVA, S. E. ; Rafael Vivacqua ; CUADROS, M. A. S. L.. **Development and evaluation of a ROS package to publish stereo vision sensing data as a LiDAR type message**. Em:

- XLII Ibero-Latin-American Congress on Computational Methods in Engineering (CILAMCE-2021), 2021.
13. SANTOS, C. M. C. V. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; Cuadros, M. A. S. L. ; SCARDINI, D. P. ; FREITAS, R. O. ; VASCONCELLOS, B. M. ; NASCIMENTO, R. A.. **Granulometric Control of Iron Ore Pellets Using a Fuzzy System**. Em: *XLII Ibero-Latin-American Congress on Computational Methods in Engineering (CILAMCE-2021)*, 2021.
 14. RIOS, ADRIANA CARRILLO ; DOS REIS, DOUGLAS HENKE ; DA SILVA, RODRIGO MATTOS ; DE SOUZA LEITE CUADROS, MARCO ANTONIO ; GAMARRA, DANIEL FERNANDO TELLO. **Comparison of the YOLOv3 and SSD MobileNet v2 Algorithms for Identifying Objects in Images from an Indoor Robotics Dataset**. Em: *2021 14th IEEE International Conference on Industry Applications (INDUSCON)*, p. 96, 2021. [<doi](#)
 15. DE JESUS, KESSE JONATAS ; KOBBS, HENRY JULIO ; CUKLA, ANSELMO RAFAEL ; DE SOUZA LEITE CUADROS, MARCO ANTONIO ; GAMARRA, DANIEL FERNANDO TELLO. **Comparison of Visual SLAM Algorithms ORB-SLAM2, RTAB-Map and SPTAM in Internal and External Environments with ROS**. Em: *2021 Latin American Robotics Symposium (LARS)*, p. 216, 2021. [<doi](#)
 16. SANTOS, C. M. C. V. ; ALMEIDA, G. M. ; CUADROS, M. A. S. L. ; SEPULCRI, R. M. ; FREITAS, RICARDO O. DE ; VASCONCELLOS, B. M.. **Detection and Segmentation of Iron Ore Green Pellets Using Computational Vision**. Em: *Proceedings of the Ibero-Latin-American Congress on Computational Methods in Engineering XLII CILAMCE and III PANACM*, 2021.
 17. SANTOS, C. M. C. V. ; ALMEIDA, G. M. ; CUADROS, M. A. S. L. ; SCARDINI, D. P. ; FREIRE, TEODIANO ; VASCONCELLOS, B. M. ; NASCIMENTO, R. A.. **Granulometric Control of Iron Ore Pellets Using a Fuzzy System**. Em: *Proceedings of the Ibero-Latin-American Congress on Computational Methods in Engineering*, 2021.
 18. FRANCE SALAROLLI, PABLO ; BROSEGHINI PIN, LUIZA ; GARCIA PEREIRA, FLÁVIO ; TEIXEIRA DA COSTA, WAGNER ; ANTONIO DE SOUZA LEITE CUADROS, MARCO ; PEIXOTO DERENZI VIVACQUA, RAFAEL. **UMA ABORDAGEM DIDÁTICA DA MODELAGEM DE UMA PLANTA DE NÍVEL UTILIZANDO FACTORY IO, CODESYS E LABVIEW**. Em: *CONGRESSO BRASILEIRO DE EDUCAÇÃO EM ENGENHARIA*, 2021. [<doi](#)
 19. de Almeida, Gustavo Maia; Cuadros, M. A. S. L. ; MOTTA, V. ; VALADAO, C. ; SANTOS, J.. **Automação Do Teste De Compressão De Pelotas De Minério De Ferro Através De Visão Computacional**. Em: *XV Encontro Anual de Computação (EnAComp)*, 2020.
 20. de Almeida, Gustavo Maia; Cuadros, M. A. S. L. ; SIQUEIRA, V. S. M.. **Prevenção De Aprisionamento De Coluna De Perfuração De Poços De Petróleo Através De Lógica Fuzzy**. Em: *XV Encontro Anual de Computação (EnAComp)*, 2020.
 21. de Almeida, Gustavo Maia; Cuadros, M. A. S. L. ; PINTO, L. A. ; ALVES, C. M. M.. **Utilização De CNNs E Sistemas Embarcados Para Classificação De Defeitos Em Rolamento De Motores Elétricos**. Em: *XV Encontro Anual de Computação (EnAComp)*, v. 1, p. 109-117, 2020.
 22. MAGNANI, M. J. H. ; FERNANDES FILHO, J. J. ; SOUZA, T. R. ; CUADROS, M. A. S. L.. **APPLICATION OF DEEP LEARNING FOR ANALYSIS OF CRACKS IN PELLET FALLING TESTS**. Em: *XLI Ibero-Latin-American Congress on Computational Methods in Engineering (CILAMCE-2020)*, 2020.
 23. DE ALMEIDA, GUSTAVO MAIA; Cuadros, M. A. S. L. ; SIQUEIRA, V. S. M.. **Application of fuzzy logic for stuck pipe prevention purposes on oil wells drilling operations**. Em: *XLI Ibero-Latin-American Congress on Computational Methods in Engineering (CILAMCE-2020)*, 2020.
 24. DE ALMEIDA, GUSTAVO MAIA; Cuadros, M. A. S. L. ; MILANEZ, C. E. O.. **Detection and segmentation of pig iron slag scrapers using Mask R-CNN for wear control**. Em: *XLI Ibero-Latin-American Congress on Computational Methods in Engineering (CILAMCE-2020)*, 2020.
 25. SILVA, S. E. ; DO AMARAL OLIVEIRA, RONALDO ; VALADAO, C. T. ; GAMARRA, D. F.T. ; CUADROS, M. A. S. L.. **Evaluation on IMU and odometry sensor fusion simulation**

- results for a 4-Wheeled-Drive robot using AMCL on ROS framework.** Em: *XLI Ibero-Latin-American Congress on Computational Methods in Engineering (CILAMCE-2020)*, 2020.
26. PEIXOTO, J. ; GAMARRA, D. F.T. ; CUADROS, M. A. S. L.. **Comparison of Different Processing Methods of Joint Coordinates Features for Gesture Recognition with a CNN in the MSRC-12 Database.** Em: *International Conference on Intelligent Systems Design and Applications (ISDA 2020)*, 2020.
 27. BRASIL, P. A. ; CUADROS, M. A. S. L. ; GAMARRA, D. F.T.. **Dijkstra and A* Algorithms for Global Trajectory Planning in the TurtleBot 3 Mobile Robot.** Em: *International Conference on Intelligent Systems Design and Applications (ISDA 2020)*, 2020.
 28. MALHEIROS ALVES, CAIO MARCOS ; PINTO, LUIZ ALBERTO ; DE SOUZA LEITE CUADROS, MARCO ANTÔNIO ; MAIA DE ALMEIDA, GUSTAVO. **Classificação de Defeitos em Rolamentos de Motores Elétricos utilizando Redes Convolucionais Compactas para Sistemas Embarcados.** Em: *XXIII Congresso Brasileiro de Automática (CBA 2020)*, v. 2, 2020. [doi](#)
 29. MAGNANI, M. J. H. ; FERNANDES FILHO, J. J. ; SOUZA, T. R. ; CUADROS, M. A. S. L.. **APLICAÇÃO DO DEEP LEARNING PARA ANÁLISE DE FISSURAS EM TESTES DE QUEDAS DE PELOTAS.** Em: *XXIII Congresso Brasileiro de Automática (CBA 2020)*, 2020.
 30. SALAROLLI, P. F. ; BATISTA, L. G. ; SILVA, J. ; AYRES, L. M. ; CUADROS, M. A. S. L.. **Instrumentação de uma cadeira de Rodas Comercial Motorizada.** Em: *2ND INTERNATIONAL WORKSHOP ON ASSISTIVE TECHNOLOGY*, 2019.
 31. RUELLA DA SILVA, JOABE ; MONTEIRO, RAVENA ; DO AMARAL OLIVEIRA, RONALDO ; TELLO GAMARRA, DANIEL FERNANDO ; L. CUADROS, MARCO ANTÔNIO. **Desenvolvimento e Implementação do Controle Automático de Velocidade Linear e Angular de um Robô Auto Equilibrado Usando Filtro de Kalman e Encoders de Baixa Resolução.** Em: *ANAIS DO 14º SIMPÓSIO BRASILEIRO DE AUTOMAÇÃO INTELIGENTE*, 2019. [doi](#)
 32. GAMARRA, D. F.T. ; CUADROS, MARCO ANTONIO DE SOUZA LEITE. **Sensory Integration of a Mobile Robot Using the Embedded System Odroid-XU4 and ROS.** Em: *IEEE LARS 2019 16th Latin American Robotics Symposium*, 2019.
 33. ANDRADE, E. J. F. ; Munareto, Saul ; CUADROS, MARCO A. S. L.. **Efeito da variação da frequência do distúrbio periódico em planta com controlador por aprendizagem interativos.** Em: *Conferência Brasileira de Dinâmica*, 2019.
 34. PEREIRA, ROGÉRIO PASSOS DO AMARAL PEREIRA ; MONTEIRO, RAVENA ; RUELLA DA SILVA, JOABE ; L. CUADROS, MARCO ANTÔNIO ; ALMEIDA MAIA, GUSTAVO ; ANDRADE, EDUARDO JOSÉ ; FREIRE, TEODIANO ; SALLES, JOSE LEANDRO F. ; BELIZARIO DE SOUZA GOMES, RAPHAEL ; DA SILVA PAIVA, FELIPE. **Implementação do Controlador Repetitivo em um Processo para Compensar Distúrbios Periódicos.** Em: *ANAIS DO 14º SIMPÓSIO BRASILEIRO DE AUTOMAÇÃO INTELIGENTE*, 2019. [doi](#)
 35. VIMIEIRO, L. C. ; GAMARRA, D. F.T. ; CUADROS, M. A. S. L.. **Controle de Posicionamento de Esfera Sobre Canaleta.** Em: *Workshop of Robotics in Education 2018*, 2018.
 36. MIRANDA, J. V. S. ; ANDRADE, M. ; OLIVEIRA, C. ; GAMARRA, D. F.T. ; CUADROS, M. A. S. L.. **Desenvolvimento de uma plataforma didática e acessível para o ensino de sistemas de controle utilizando arduíno.** Em: *Workshop of Robotics in Education 2018*, 2018.
 37. MAFALDA, M. ; WELFER, D. ; CUADROS, M. A. S. L. ; GAMARRA, D. F.T.. **Image processing algorithm to detect defects in optical fibers.** Em: *North American Fuzzy Information Processing Society (NAFIPS 2018)*, 2018.
 38. MAFALDA, M. ; V., R. N. ; SILVA, R. M. ; GARCIA, T. R. ; CUADROS, M. A. S. L. ; GUERRA, R. S. ; LEGG, A. P. ; GAMARRA, D. F.T.. **Sistema de navegação para um robô móvel usando um sensor kinect e um controlador Fuzzy.** Em: *V Congresso Brasileiro de Sistemas Fuzzy (CBSF)*, 2018.

39. SILVA, R. M. ; GARCIA, T. R. ; CUADROS, M. A. S. L. ; GAMARRA, D. F.T.. **Controle da trajetória de um robô móvel utilizando odometria e lógica fuzzy**. Em: [V Congresso Brasileiro de Sistemas Fuzzy \(CBSF\)](#), 2018.
40. FREITAS, R. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; Cuadros, M. A. S. L. ; TEIXEIRA, G. M.. **Controle Preditivo DMC SISO de um Ventilador Industrial de uma Planta de Pelotização**. Em: [13th IEEE International Conference on Industry Applications \(INDUSCON\)](#), 2018.
41. FORTES, L. L. S. ; ROCHA, E. ; SILVA, J. ; AYRES, L. M. ; CUADROS, M. A. S. L. ; Freitas R.. **Implementation of the Particle Filter in a embedded system for the localization of a differential mobile robot**. Em: [13th IEEE International Conference on Industry Applications \(INDUSCON\)](#), 2018.
42. AYRES, L. M. ; SALAROLLI, P. F. ; BATISTA, L. G. ; SALCIDES, I. ; BERNARDES, N. D. B. ; CONTARATO, R. ; FURTADO, H. ; Cuadros, M. A. S. L. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de. **Measurement of thickness of oxygen lance skull in LD converters using artificial vision**. Em: [13th IEEE International Conference on Industry Applications \(INDUSCON\)](#), 2018.
43. BATISTA, L. G. ; SALAROLLI, P. F. ; MENEZES, R. ; PASSOS, R. ; FURTADO, H. ; CUADROS, M. A. S. L.. **Slopping detection system for LD converters using sound signal digital and image processing**. Em: [13th IEEE International Conference on Industry Applications \(INDUSCON\)](#), 2018.
44. MENEZES, R. ; BATISTA, L. G. ; SALAROLLI, P. F. ; FURTADO, H. ; CUADROS, M. A. S. L.. **LD converter test bench for slopping detection using lance vibration analysis**. Em: [13th IEEE International Conference on Industry Applications \(INDUSCON\)](#), 2018.
45. ANDRADE, E. J. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; Cuadros, M. A. S. L. ; MENEZES, R.. **Aplicação de Um Controle Preditivo Do Tipo DMC em uma Planta de Temperatura Utilizando Software Livre**. Em: [13th IEEE International Conference on Industry Applications \(INDUSCON\)](#), 2018.
46. PEREIRA, R. P. A. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; Cuadros, M. A. S. L. ; Salles, J. L. F. ; BASTOS, T. ; FREITAS, R.. **R-GPC Controller of Mold Level in a Steel Continuous Casting Process with Bulging**. Em: [R-GPC Controller of Mold Level in a Steel Continuous Casting Process with Bulging](#), 2018.
47. SALAROLLI, P. F. ; BATISTA, L. G. ; MENEZES, R. ; FURTADO, H. ; AMARAL, R. P. ; CUADROS, M. A. S. L.. **SISTEMA DE DETECÇÃO DE PROJEÇÕES EM CONVERTEDORES LD UTILIZANDO PROCESSAMENTO DIGITAL DE SOM**. Em: [XXII Congresso Brasileiro de Automática - CBA](#), 2018.
48. BATISTA, L. G. ; SALAROLLI, P. F. ; MENEZES, R. ; FURTADO, H. ; AMARAL, R. P. ; CUADROS, M. A. S. L.. **DETECÇÃO DE PROJEÇÃO EM CONVERTEDORES LD UTILIZANDO PROCESSAMENTO DIGITAL DE IMAGENS**. Em: [XXII Congresso Brasileiro de Automática - CBA](#), 2018.
49. MEDEIROS, A. G. ; CUADROS, M. A. S. L.. **AVALIAÇÃO DE REDES NEURAIS ARTIFICIAIS NA ETAPA DE CLASSIFICAÇÃO DOS PADRÕES DE FLUXO NA MODELAGEM MECANICISTA DE ESCOAMENTOS MULTIFÁSICOS**. Em: [Rio Oil & Gas](#), 2018.
50. PAIVA, F. S. ; PEREIRA, R. P. A. ; GOMES, R. B. S. ; MONTEIRO, R. S. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; CURCIO, G. V. ; Cuadros, M. A. S. L. ; SILVA, D. R. G.. **CONSTRUÇÃO DE UMA VÁLVULA TIPO GAVETA PARA PROCESSOS DE PEQUENO PORTE UTILIZANDO COMPONENTES DE BAIXO CUSTO**. Em: [XLVI Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia](#), 2018.
51. MONTEIRO, R. S. ; PAIVA, F. S. ; GOMES, R. B. S. ; PEREIRA, R. P. A. ; Cuadros, M. A. S. L. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; CURCIO, G. V. ; SILVA, D. R. G. ; SOUZA, I. M.. **CONTROLADOR DMC APLICADO A UMA PLANTA DE NÍVEL PARA UMA APLICAÇÃO DIDÁTICA NA ENGENHARIA**. Em: [XLVI Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia](#), 2018.
52. GOMES, R. B. S. ; PEREIRA, R. P. A. ; PAIVA, F. S. ; MONTEIRO, R. S. ; Cuadros, M. A. S. L. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; SILVA, D. R. G. ; CURCIO, G. V.. **SIMULAÇÃO E**

- APLICAÇÃO DE UM CONTROLADOR FUZZY EM UMA PLANTA DIDÁTICA.** Em: [SIMULAÇÃO E APLICAÇÃO DE UM CONTROLADOR FUZZY EM UMA PLANTA DIDÁTICA](#), 2018.
53. MOTTA, V. R. ; SALAROLLI, P. F. ; ALMEIDA, G. M. ; GAMARRA, D. F.T. ; CUADROS, M. A. S. L.. **COMPARATIVE OF TRAJECTORY CONTROLLERS: FUZZY, FIXED GAINS AND BACKSTEPPING FOR ROBOTS WITH DIFFERENTIAL TRACTION USING IMAGE PROCESSING.** Em: [XIII Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente \(SBAI\)](#), 2017.
54. MOTTA, V. R. ; SALAROLLI, P. F. ; ALVES, R. S. ; MEDEIROS, M. G. ; CUADROS, M. A. S. L.. **UMA ABORDAGEM DIDÁTICA PARA A INSTRUMENTAÇÃO DE CADEIRA DE RODAS APLICADA A APRENDIZAGEM NA ENGENHARIA.** Em: [XVL Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia - COBENGE](#), 2017.
55. SILVA, D. R. G. ; CARVALHO, J. M. C. E. ; GOMES, R. B. S. ; MONTEIRO, R. S. ; PAIVA, F. S. ; PEREIRA, R. P. A. ; Cuadros, M. A. S. L. ; de Almeida, Gustavo Maia ; CURCIO, G. V.. **Controle de nível por aquisição de imagem em uma planta didática.** Em: [XVL Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia - COBENGE](#), 2017.
56. BERNARDES, N. D. B. ; CASTRO, F. A. ; Cuadros, M. A. S. L. ; de Almeida, Gustavo Maia. **IMPLEMENTAÇÃO DIDÁTICA DE UM CONTROLADOR DO TIPO PID PARA CONTROLE DE VELOCIDADE NUM ROBÔ MÓVEL.** Em: [XVL Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia - COBENGE](#), 2017.
57. de Almeida, Gustavo Maia; SALCIDES, I. ; PIZZAIA, J. P. ; SILVA, F. L. ; Cuadros, M. A. S. L. ; MONTEIRO, R. S.. **SOFTWARE DE AUXÍLIO DIDÁTICO PARA O ENSINO DE TÉCNICAS DE PROCESSAMENTO DIGITAL DE IMAGEM.** Em: [XVL Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia - COBENGE](#), 2017.
58. FORTES, L. L. S. ; SILVA, J. ; ANDRADE, S. Q. ; CUADROS, M. A. S. L.. **UMA EXPERIÊNCIA NA PEDAGOGIA DE PROJETO: IMPLEMENTAÇÃO DO ALGORITMO DEAD RECKONING EM UM ROBÔ MÓVEL.** Em: [XVL Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia - COBENGE](#), 2017.
59. AYRES, L. M. ; BATISTA, L. G. ; SILVA, J. ; CUADROS, M. A. S. L. ; FORTES, L. L. S.. **SISTEMA DE EVASÃO DE OBSTÁCULOS COMO FERRAMENTA EDUCACIONAL NA ROBÓTICA MÓVEL.** Em: [XVL Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia - COBENGE](#), 2017.
60. BATISTA, L. G. ; AYRES, L. M. ; FORTES, L. L. S. ; CUADROS, M. A. S. L.. **IMPLEMENTAÇÃO DE UMA ARQUITETURA DE NAVEGAÇÃO EM UM ROBÔ MÓVEL DIFERENCIAL PARA O ENSINO DA ROBÓTICA.** Em: [XVL Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia - COBENGE](#), 2017.
61. SALAROLLI, P. F. ; MOTTA, V. R. ; CUADROS, M. A. S. L.. **FUSÃO DOS DADOS DO DEAD RECKONING E DO GIROSCÓPIO USANDO O FILTRO DE KALMAN ESTENDIDO APLICADO À LOCALIZAÇÃO DE UMA CADEIRA DE RODAS AUTÔNOMA.** Em: [XIII Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente \(SBAI\)](#), 2017.
62. AYRES, L. M. ; BATISTA, L. G. ; SILVA, J. ; MOTTA, V. R. ; CUADROS, M. A. S. L.. **DESENVOLVIMENTO E IMPLEMENTAÇÃO DE UMA ARQUITETURA DE NAVEGAÇÃO PARA UM ROBÔ MÓVEL UTILIZANDO COMANDOS DE VOZ, ALGORITMO A* E O CONTROLADOR BACKSTEPPING.** Em: [XIII Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente \(SBAI\)](#), 2017.
63. LOPES, L. ; de Almeida, Gustavo Maia ; Cuadros, M. A. S. L.. **Detecção de Ineficiência em Partidas de Bomba Centrífugas Submersa Utilizando Técnicas de Clusterização.** Em: [XIII Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente \(SBAI\)](#), 2017.
64. MEDEIROS, M. G. ; FREITAS, B. P. S. ; AMARAL, R. P. ; ROCHA, E. ; CUADROS, M. A. S. L.. **Implementação de um Controlador P e PID em um seguidor de parede para o LEGO Mindstorms Education EV3 com utilização do LabVIEW.** Em: [8th Workshop of Robotics in Education](#), 2017.
65. ROCHA, E. ; CUADROS, M. A. S. L.. **Desenvolvimento de um robô aéreo usando o Raspberry Pi, um microcontrolador PIC e o Pixhawk.** Em: [8th Workshop of Robotics in Education](#), 2017.

66. BERNARDES, N. D. B. ; CASTRO, F. A. ; SALAROLLI, P. F. ; Cuadros, M. A. S. L. ; de Almeida, Gustavo Maia. **Aplicação de PID fracionário e inteiro com filtro de Kalman sintonizados por algoritmo genético.** Em: [Conferência Brasileira de Dinâmica Controle e Aplicações \(DINCON 2017\)](#), 2017.
67. MACHADO, A. P. F. ; CAVALIERI, D. C. ; CUADROS, M. A. S. L.. **Estimativa de Torque baseado em Modelo Dinâmico de Motores de Indução Trifásicos aplicados a Bombas Centrífugas Submersas Submarinas.** Em: [DINCON 2017 CONFERÊNCIA BRASILEIRA DE DINÂMICA](#), 2017.
68. DE CASTRO, FELIPE A. ; BERNARDES, NEMERSON D. ; CUADROS, MARCO A. DE S. L. ; DE ALMEIDA, GUSTAVO M.. **Comparison of fractional and integer PID controllers tuned by genetic algorithm.** Em: [Induscon 2016 12th IEEE/IAS International Conference on Industry Applications](#), p. 1, 2016. [doi](#)
69. de Almeida, Gustavo Maia; Cuadros, M. A. S. L. ; AMARAI, ROGERIO PASSOS P. ; GAMARRA, D. F. T. ; FARIA, H. G.. **Fuzzy Trajectory Tracking Controller for Differential Drive Robots.** Em: [INDUSCON 2016 is the 12th IEEE/IAS International Conference on Industry Applications](#), 2016.
70. BATISTA, L. G. ; ALVES, R. S. ; MARTINS, G. S. ; GAMARRA, D. F.T. ; de Souza L. Cuadros, Marco Antonio. **Localização de Robôs Móveis Usando Landmarks.** Em: [INDUSCON 2016 12th IEEE/IAS International Conference on Industry Applications](#), 2016.
71. ALCOFORADO, G. N. G. ; OLIVEIRA JUNIOR, V. B. ; ALMEIDA, G. M. ; de Souza L. Cuadros, Marco Antonio. **A model of process steam network in a steel plant with identification of parameters by a genetic algorithm.** Em: [INDUSCON 2016 12th IEEE/IAS International Conference on Industry Applications](#), 2016.
72. SALAROLLI, P. F. ; MOTTA, V. R. ; de Souza L. Cuadros, Marco Antonio. **Implementação didática do filtro de Kalman discreto em um circuito RC.** Em: [XXI Congresso Brasileiro de Automática - CBA2016](#), 2016.
73. SALCIDES, I. ; PIZZAIA, J. P. ; ALMEIDA, G. M. ; de Souza L. Cuadros, Marco Antonio. **O uso de uma plataforma didática para simulação de uma coluna de destilação.** Em: [XLIV Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia \(COBENGE\)](#), 2016.
74. de Almeida, Gustavo Maia; Cuadros, M. A. S. L. ; ROSA, A. ; MARCELINO, J. M. ; ROSA, M. ; Amaral, Rogério Passos Pereira. **Utilização de Lógica Nebulosa para Análise da Qualidade do Biodiesel: Um Método de Ensino para para Engenharia.** Em: [XLIV Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia \(COBENGE\)](#), 2016.
75. PIMENTEL, D. ; VIEIRA, D. ; VIEIRA, F. ; ALMEIDA, G. M. ; de Souza L. Cuadros, Marco Antonio. **Utilização de Lógica Fuzzy para Análise de Risco de uma Venda Online.** Em: [XLIV Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia \(COBENGE\)](#), 2016.
76. PAZ, J. ; CARO, R. ; NERY, R. ; ALMEIDA, G. M. ; de Souza L. Cuadros, Marco Antonio ; AMARAL, R. P.. **Lógica Fuzzy para Análise do Sistema de Triagem em Pronto Socorro Hospitalar.** Em: [XLIV Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia \(COBENGE\)](#), 2016.
77. COSTA, H. ; SEEBERGER, R. ; MORATI, T. ; DE ALMEIDA, GUSTAVO MAIA ; de Souza L. Cuadros, Marco Antonio. **Aplicação de Lógica Fuzzy para Avaliação de Cursos Superiores com Base nos Conceitos CPC e IGC.** Em: [XLIV Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia \(COBENGE\)](#), 2016.
78. FREITAS, B. P. S. ; MEDEIROS, M. G. ; SILVA, J. ; ALMEIDA, G. M. ; de Souza L. Cuadros, Marco Antonio. **Utilização de exemplos criados no software LabVIEW® implementados no Starter Kit 2.0 como ferramenta no ensino-aprendizagem da robótica.** Em: [XLIV Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia \(COBENGE\)](#), 2016.
79. SILVA, J. ; FREITAS, B. P. S. ; MEDEIROS, M. G. ; de Souza L. Cuadros, Marco Antonio. **Desenvolvimento de um Sistema de Localização Indoor Utilizando a Intensidade do Sinal de Rádio Frequência de Módulos Bluetooth®.** Em: [XLIV Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia \(COBENGE\)](#), 2016.

80. ALVES, R. S. ; BATISTA, L. G. ; SALAROLLI, P. F. ; ALMEIDA, G. M. ; de Souza L. Cuadros, Marco Antonio. **Desenvolvimento de uma malha de sensores ultrassonicos via protocolo I2C**. Em: [XLIV Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia \(COBENGE\)](#), 2016.
81. SALAROLLI, P. F. ; MOTTA, V. R. ; BATISTA, L. G. ; ALVES, R. S. ; SILVA, J. ; de Souza L. Cuadros, Marco Antonio. **Implementação de um controlador proporcional de seguimento de trajetória de um robô móvel diferencial para o ensino de robótica**. Em: [XLIV Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia \(COBENGE\)](#), 2016.
82. ALMEIDA, Gustavo Maia de; Cuadros, M. A. S. L. ; AMARAL, R. P. ; Salles, José Leandro Félix. **A Comparative Study of the Dynamic Matrix Controller Tuning by Evolutionary Computation**. Em: [12 th International Symposium on Distributed Computing and Artificial Intelligence](#), 2015.
83. TOMMASI, E. E. V. ; FARIA, H. G. ; Cuadros, M. A. S. L. ; de Almeida, Gustavo Maia ; RESENDE, C. Z. ; GAMARRA, D. F. T.. **ESTUDO COMPARATIVO DE CONTROLADORES DE SEGUIMENTO DE TRAJETÓRIA PARA ROBÔS DE TRAÇÃO DIFERENCIAL: FUZZY, GANHOS FIXOS E BACKSTEPPING**. Em: [Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente](#), p. 588-592, 2015.
84. CUADROS, M. A. S. L.; GAMARRA, D. F.T.. **Neural Networks for Forward Models Applied in Following a Moving Target Task with a Puma 560 Manipulator**. Em: [III CBSF - Terceiro Congresso Brasileiro de Sistemas Fuzzy](#), 2014.
85. DE ALMEIDA, GUSTAVO MAIA ; CUADRO, MARCO ANTONIO DE S. L. ; AMARAI, ROGERIO PASSOS P. ; SALLES, JOSE LEANDRO FELIX. **Optimal tuning parameters of the dynamic matrix predictive controller with ant colony optimization**. Em: [2014 11th IEEE/IAS International Conference on Industry Applications INDUSCON 2014](#), p. 1, 2014. [doi](#)
86. Cuadros, M. A. S. L. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; AMARAL, R. P. ; PIMENTEL, L. S. S. ; GAMARRA, D. F. T.. **Development of A Mobile Robotics Plataforma for Navegation Tasks Using Image Processing**. Em: [Asia-Pacific Computer Science and Application Conference \(CSAC2014\)](#), 2014.
87. PANCERI, J. A. C. ; PIMENTEL, L. S. S. ; PANCERI, R. C. ; Cuadros, M. A. S. L. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; AMARAL, R. P.. **Construção de um Robô Móvel como Plataforma Didática para Ensino de Microcontroladores**. Em: [XLI CONGRESSO BRASILEIRO DE EDUCAÇÃO EM ENGENHARIA \(COBENGE\) 2013](#), 2013.
88. PANCERI, J. A. C. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; AMARAL, R. P. ; Cuadros, M. A. S. L.. **Fuzzy Control Applied to Stabilization of a Axis of a Quadcopter with the use of the Labview**. Em: [XLI CONGRESSO BRASILEIRO DE EDUCAÇÃO EM ENGENHARIA \(COBENGE\) 2013](#), 2013.
89. CUADROS, M. A. S. L.; Munaro, Celso J. ; Saul Munareto. **Um método simples para a quantificação do atrito em válvulas de controle pneumáticas**. Em: [XIX Congresso Brasileiro de Automática - CBA 2012](#), p. 331-337, 2012.
90. QUIRINO, J. P. ; ALMEIDA, G. M. ; AMARAL, R. P. ; Cuadros, Marco Antônio de Souza L.. **Performance Analysis of Classic and Intelligent Controls for a Heat Exchanger**. In: [XL Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia](#). Em: [XL Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia](#), 2012.
91. ALMEIDA, Gustavo Maia de; Cuadros, M. A. S. L. ; AMARAL, R. P. ; VASCONCELOS, V.. **Control of an Inverted Pendulum System Using Intelligent Controllers**. Em: [XL Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia](#), 2012.
92. Cuadros, M. A. S. L. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; AMARAL, R. P.. **SINTONIA DE CONTROLADORES PID USANDO ALGORITMOS GENÉTICOS**. Em: [16° Congresso Internacional de Automação](#), 2012.
93. ALMEIDA, Gustavo Maia de; Cuadros, M. A. S. L. ; AMARAL, R. P. ; Salles, José Leandro Félix. **Estudo Comparativo de Técnicas de Controle Preditivo Multivariável Lineares Aplicado em uma Coluna Debutanizadora**. Em: [10 th IEEE/IAS International Conference on Industry Applications](#), 2012.

94. AMARAL, R. P. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; Cuadros, M. A. S. L. ; Salles, José Leandro Félix ; MONARETO, S.. **Implantação Do Controlador Preditivo Multivariável Dmc Em Uma Planta Piloto**. Em: [10 th IEEE/IAS International Conference on Industry Applications.](#), 2012.
95. Leonardo Azevedo Scardua ; CUADROS, M. A. S. L.. **DESENVOLVIMENTO DE UM ROBÔ MÓVEL AUTÔNOMO, PARA O ENSINO DE CONTROLE E AUTOMAÇÃO**. Em: [XXXIX Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia - Cobenge 2011](#), 2011.
96. AMARAL, R. P. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; Salles, José Leandro Félix ; MUNARO, C. J. ; Cuadros, M. A. S. L.. **AMBIENTE PARA SIMULAÇÃO E APLICAÇÃO NUMA PLANTA DIDÁTICA DE UM CONTROLADOR PID COM ANTI WIN-UP**. Em: [XXXIX Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia - COBENGE 2011](#), 2011.
97. PASSOS, R. ; SALLES, J. L. ; Cuadros, Marco Antônio de Souza L.. **IMPLANTAÇÃO DO CONTROLE MULTIMALHA EM UMA PLANTA DIDÁTICA USANDO O LABVIEW**. Em: [XXXIX Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia - COBENGE 2011](#), 2011.
98. CUADROS, M. A. S. L.; Celso ; Saul Munareto. **AN ALGORITHMFOR AUTOMATIC QUANTIFICATION OF VALVE STICTION**. Em: [XVIII Congresso Brasileiro de Automática](#), p. 2479-2484, 2010.
99. de Souza L. Cuadros, Marco Antonio; Munaro, Celso J. ; Munareto, Saul. **An improved algorithm for automatic quantification of valve stiction in flow control loops**. p. 2479-2484, 2010. [doi](#)
100. CUADROS, M. A. S. L.; Celso ; Saul Munareto. **COMPENSAÇÃO DE NÃO LINEARIDADES EM VÁLVULAS DE CONTROLE**. Em: [Congresso Brasileiro de Automática - CBA](#), p. 3485-3492, 2010.
101. SALLES, J. L. ; GUSMAO, W. T. ; PASSOS, R. ; CUADROS, M. A. S. L.. **Modelagem de Uma Planta Industrial Didática Multivariável e Não Linear**. Em: [9th IEEE/IAS International Conference on Industry Applications](#), 2010.
102. Celso ; Alessandro Mattedi ; CUADROS, M. A. S. L. ; Saul Munareto. **Modelo baseado em dados de válvulas pneumáticas de controle**. Em: [INDUSCON](#), 2008.
103. Tatiane ; Celso ; Alessandro Mattedi ; CUADROS, M. A. S. L.. **Diagnóstico on line de válvulas pneumáticas de controle**. Em: [XI Congresso internacional e exposição da ISA](#), 2007.
104. Celso ; Leonardo Bastos ; Rafael Vivacqua ; CUADROS, M. A. S. L.. **SISTEMA DE MONITORAMENTO DE REDES DE DISTRIBUIÇÃO DE MÉDIA TENSÃO VIA TELEFONIA CELULAR**. Em: [VII INDUSCON](#), 2006.

- **Resumos expandidos publicados em anais de congressos (0)**

- **Resumos publicados em anais de congressos (2)**

1. DO AMARAL OLIVEIRA, RONALDO ; CUADROS, M. A. S. L.. **NAVEGAÇÃO DE UM ROBÔ MÓVEL UTILIZANDO O ROS**. Em: [Simpósio de Pós-Graduação do Ifes, 2019, Vitória - ES. Simpósio de Pós-Graduação do Ifes. Vitória, v. 1, p. 14-14, 2019.](#)
2. ANDRADE, E. J. F. ; CUADROS, M. A. S. L.. **TOPOLOGIAS DE USO DO CONTROLADOR DE APRENDIZADO ITERATIVO**. Em: [Simpósio de Pós-Graduação do Ifes, 2019, Vitória - ES. Simpósio de Pós-Graduação do Ifes, v. 1, p. 18-18, 2019.](#)

- **Artigos aceitos para publicação (0)**

- **Apresentações de trabalho (1)**

1. CUADROS, M. A. S. L.; Munaro, Celso J. ; Saul Munareto. **Um método simples para a quantificação do atrito em válvulas de controle pneumáticas**. 2012. Apresentação de Trabalho/Congresso

- **Demais tipos de produção bibliográfica (0)**

Produção técnica

- **Programas de computador com registro (0)**
- **Programas de computador sem registro (0)**
- **Produtos tecnológicos (0)**
- **Processos ou técnicas (1)**
 1. CUADROS, M. A. S. L.. **Braço Robô**. 2003.
- **Trabalhos técnicos (4)**
 1. CUADROS, M. A. S. L. **Revisão de 5 artigos no Induscon 2021**. 2021.
 2. CUADROS, MARCO ANTONIO DE S. L. **Participação da comissão organizadora da V Jornada de Integração do Ifes**. 2021.
 3. CUADROS, M. A. S. L. **Revisor de artigos no SBAI 2021 (Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente)**. 2021.
 4. SILVA, J. ; SALAROLLI, P. F. ; BATISTA, L. G. ; VALADAO, C. T. ; CUADROS, M. A. S. L.. **G-Robot ? Robôs Móveis Customizáveis de Baixo Custo**. 2020.
- **Demais tipos de produção técnica (4)**
 1. CUADROS, M. A. S. L.; AMARAL, R. P.. **Instrumentação analógica de uma planta de controle em paralelo a uma instrumentação digital**. 2012. Desenvolvimento de material didático ou instrucional - Ensino e pesquisa
 2. CUADROS, M. A. S. L.; AMARAL, R. P.. **Kits didáticos para conexão do software labVIEW com uma planta de nível**. 2011. Desenvolvimento de material didático ou instrucional - Kits didáticos
 3. Cuadros, Marco Antônio de Souza L.; AMARAL, R. P.. **Bancada didática de instrumentação**. 2011. Desenvolvimento de material didático ou instrucional - Ensino
 4. CUADROS, M. A. S. L. **Programação de Microcontroladores**. 2007. Desenvolvimento de material didático ou instrucional - Apostila

Produção artística

- **Total de produção artística (0)**

Orientações em andamento

- **Supervisão de pós-doutorado (0)**
- **Tese de doutorado (0)**
- **Dissertação de mestrado (0)**
- **Monografia de conclusão de curso de aperfeiçoamento/especialização (0)**
- **Trabalho de conclusão de curso de graduação (0)**
- **Iniciação científica (0)**
- **Orientações de outra natureza (0)**

Supervisões e orientações concluídas

- Supervisão de pós-doutorado (0)
- Tese de doutorado (0)
- **Dissertação de mestrado (19)**
 1. Pablo France Salarolli. **NAVEGAÇÃO AUTÔNOMA OUTDOOR DE UM ROBÔ MÓVEL 4WD UTILIZANDO GNSS RTK**. Dissertação (Mestrado em Mestrado Profissional em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2023.
Orientadores: Marco Antonio de Souza Leite Cuadros, Flavio Barcelos Braz da Silva.
 2. Leonardo Gonçalves Batista. **NAVEGAÇÃO DE UM ROBÔ MÓVEL 4WD EM AMBIENTES INTERNOS UTILIZANDO FUSÃO SENSORIAL NO ROS**. Dissertação (Mestrado em Mestrado Profissional em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2023.
Orientador: Marco Antonio de Souza Leite Cuadros.
 3. *Lucas Mantuan Ayres*. **UM SISTEMA ESPECIALISTA BASEADO EM LÓGICA DIFUSA PARA DETECÇÃO DE RISCOS POTENCIAIS NA FORMAÇÃO DO ELETRODO SØDERBERG**. Dissertação (Mestrado em Mestrado Profissional em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, Fundação de Amparo à Pesquisa do Espírito Santo. 2023.
Orientadores: Marco Antonio de Souza Leite Cuadros, Flavio Barcelos Braz da Silva.
 4. Vitor Paganini Mayer. **RASTREAMENTO DE BOBINAS DE AÇO POR SISTEMA DE POSICIONAMENTO GLOBAL E MÚLTIPLAS EMPILHADEIRAS**. Dissertação (Mestrado em Mestrado Profissional em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2023.
Orientadores: Marco Antonio de Souza Leite Cuadros, Flavio Barcelos Braz da Silva.
 5. Caio Mario Carletti Vilela Santos. **AUTOMAÇÃO DO PROCESSO DE PELOTAMENTO EM DISCO DE ESCALA PILOTO UTILIZANDO CONTROLADOR FUZZY**. Dissertação (Mestrado em Mestrado Profissional em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, Fundação de Amparo à Pesquisa do Espírito Santo. 2023.
Orientadores: Marco Antonio de Souza Leite Cuadros, Flavio Barcelos Braz da Silva.
 6. MARCONI JUNIO HENRIQUES MAGNANI. **APLICAÇÃO DO DEEP LEARNING PARA ANÁLISE DE FISSURAS EM TESTES DE QUEDAS DE PELOTAS**. Dissertação (Mestrado em Mestrado Profissional em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, . 2022.
Orientador: Marco Antonio de Souza Leite Cuadros.
 7. JOABE RUELLA DA SILVA. **DESENVOLVIMENTO DE UM SISTEMA INTELIGENTE CAPAZ DE IDENTIFICAR HOT SPOTS EM REGIÕES DE INTERESSE DAS PESSOAS EM BARREIRAS SANITÁRIAS USANDO CÂMERA TERMOGRÁFICA**. Dissertação (Mestrado em Mestrado Profissional em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Fundação de Amparo à Pesquisa do Espírito Santo. 2022.
Orientador: Marco Antonio de Souza Leite Cuadros.
 8. CARLOS EDUARDO OLIVEIRA MILANEZ. **DETECÇÃO E SEGMENTAÇÃO DE RASPADORES DE ESCÓRIA DE FERRO GUSA UTILIZANDO MASK R-CNN PARA CONTROLE DE DESGASTE E PREDIÇÃO DE TROCA..** Dissertação (Mestrado em Mestrado Profissional em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, . 2022.
Orientadores: Marco Antonio de Souza Leite Cuadros, Gustavo Maia de Almeida.

9. **Victor Semedo de Mattos Siqueira. SISTEMA ESPECIALISTA PARA DETECÇÃO ANTECIPADA DE APRISIONAMENTO DE COLUNA DE PERFURAÇÃO DE POÇOS DE PETRÓLEO.** Dissertação (Mestrado em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, . 2022.
Orientadores: Marco Antonio de Souza Leite Cuadros, Gustavo Maia de Almeida.
10. **RONALDO DO AMARAL OLIVEIRA. CONSTRUÇÃO DE UM ROBÔ MÓVEL 4WD COMPATÍVEL COM ROS.** Dissertação (Mestrado em Mestrado Profissional em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, . 2021.
Orientador: Marco Antonio de Souza Leite Cuadros.
11. **JANDERSON ANTONIO FERREIRA DOS SANTOS. AUTOMATIZAÇÃO DO TESTE DE COMPRESSÃO DE PELOTAS DE MINÉRIO DE FERRO VERDES USANDO VISÃO COMPUTACIONAL.** Dissertação (Mestrado em Mestrado Profissional em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Fundação de Amparo à Pesquisa do Espírito Santo. 2021.
Orientador: Marco Antonio de Souza Leite Cuadros.
12. **Ricardo Olympio Freitas. IMPLEMENTAÇÃO DE UM CONTROLADOR FUZZY PARA CONTROLE DE UM VENTILADOR INDUSTRIAL DE UMA PLANTA DE PELOTIZAÇÃO DE MINÉRIO DE FERRO.** Dissertação (Mestrado em Mestrado Profissional em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2021.
Supervisor: Marco Antonio de Souza Leite Cuadros.
13. **EDUARDO JOSE FERNANDES ANDRADE. IMPLEMENTAÇÃO DE UM CONTROLADOR ILC ADAPTATIVO UTILIZANDO LÓGICA FUZZY PARA COMPENSAÇÃO DE DISTÚRBIOS PERIÓDICOS.** Dissertação (Mestrado em Mestrado Profissional em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, . 2020.
Orientador: Marco Antonio de Souza Leite Cuadros.
14. **EDUARDO MONTEIRO ROCHA. ESTRUTURA DE NAVEGAÇÃO DE UM QUADRIMOTOR USANDO O ROS APLICADO AO PROBLEMA DE LOCALIZAÇÃO.** Dissertação (Mestrado em Mestrado Profissional em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2019.
Orientador: Marco Antonio de Souza Leite Cuadros.
15. **RICARDO PIMENTA DE MENEZES. INDICADORES DE PROJEÇÃO PARA CONVERTEDORES LD USANDO PROCESSAMENTO DIGITAL DE VIBRAÇÃO E FUSÃO DE DADOS POR LÓGICA FUZZY..** Dissertação (Mestrado em Mestrado Profissional em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2019.
Orientador: Marco Antonio de Souza Leite Cuadros.
16. **LUCIANO LEONARDO SAMPAIO FORTES. IMPLEMENTAÇÃO DE UM FILTRO DE PARTÍCULAS PARA LOCALIZAÇÃO DE UM ROBÔ MÓVEL EM AMBIENTES INTERNOS.** Dissertação (Mestrado em Mestrado Profissional em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2018.
Orientador: Marco Antonio de Souza Leite Cuadros.
17. **NEMERSON DESTEFANI BERNARDES. IMPLEMENTAÇÃO DO PID FRACIONÁRIO COM FILTRO DE KALMAN EM UM ROBÔ MÓVEL DIFERENCIAL.** Dissertação (Mestrado em Mestrado Profissional em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, . 2017.
Orientadores: Marco Antonio de Souza Leite Cuadros, Gustavo Maia de Almeida.
18. **VINÍCIUS DA ROCHA MOTTA. NAVEGAÇÃO DE UM ROBÔ MÓVEL DE TRAÇÃO DIFERENCIAL BASEADA EM FUSÃO SENSORIAL UTILIZANDO FILTRO DE KALMAN ESTENDIDO.** Dissertação (Mestrado em Mestrado Profissional em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, . 2017.
Orientadores: Marco Antonio de Souza Leite Cuadros, Gustavo Maia de Almeida.
19. **FELIPE ALCÂNTARA DE CASTRO. APLICAÇÃO DE CONTROLADORES PID INTEIRO E FRACIONÁRIO COM AUTO SINTONIA ATRAVÉS DE LÓGICA FUZZY.** Dissertação

(Mestrado em Mestrado Profissional em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, . 2017.

Orientadores: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#), [Gustavo Maia de Almeida](#).

- **Monografia de conclusão de curso de aperfeiçoamento/especialização (0)**

- **Trabalho de conclusão de curso de graduação (24)**
 1. KAMILA MARIA VIEIRA PRALON. **MEDIÇÃO DO DESALINHAMENTO EM CORREIAS TRANSPORTADORAS UTILIZANDO PROCESSAMENTO DE IMAGEM.** (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2024.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
 2. Caio Lopes de Oliveira. **CONSTRUÇÃO E AUTOMATIZAÇÃO DE UM PROTÓTIPO PARA REALIZAR O TESTE DE COMPRESSÃO DE PELOTAS DE MINÉRIO.** (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2024.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
 3. Igor Rodrigues Cassimiro. **?DESENVOLVIMENTO E IMPLEMENTAÇÃO DE UM KIT DIDÁTICO PARA O TREINAMENTO PRÁTICO EM APLICAÇÕES DE VISÃO COMPUTACIONAL.** (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2024.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
 4. João Guilherme Lourenço De Souza. **?APLICAÇÃO DE INTELIGÊNCIA ARTIFICIAL NA MEDIÇÃO E MONITORAMENTO DE DESALINHAMENTO EM TRANSPORTADORES DE CORREIA.** (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2024.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
 5. Ravena Soares Monteiro. **IMPLEMENTAÇÃO DO CONTROLADOR REPETITIVO PARA COMPENSAR PERTURBAÇÕES PERIÓDICAS.** (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2022.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
 6. PABLO FRANCE SALAROLLI. **NAVEGAÇÃO AUTÔNOMA DE UMA CADEIRA DE RODAS UTILIZANDO ROS.** (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2020.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
 7. LEONARDO GONÇALVES BATISTA. **NAVEGAÇÃO AUTÔNOMA DE UMA CADEIRA DE RODAS UTILIZANDO LANDMARKS ARTIFICIAIS E ODOMETRIA.** (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2020.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
 8. LUCAS MANTUAN AYRES. **LOCALIZAÇÃO DE UMA CADEIRA DE RODAS ROBÓTICA USANDO O ALGORITMO DE MONTE CARLO ADAPTATIVO NO ROS.** (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2020.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
 9. JOABE RUELLA DA SILVA. **CONSTRUÇÃO, INSTRUMENTAÇÃO E CONTROLE AUTOMÁTICO DE VELOCIDADE LINEAR E ANGULAR DE UM ROBÔ AUTOEQUILIBRADO.** (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2020.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
 10. WAGNER SILVA STERQUINO. **CONTROLE PI DE DOSAGEM DE HIPOCLORITO PARA TRATAMENTO DE ÁGUA EM PLANTAS INDUSTRIAIS DE CELULOSE.** (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2019.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
 11. ANTONIONE DA SILVA MASCARENHAS PINHO. **IMPLEMENTAÇÃO DE ALGORITMO EM ROBÔ MÓVEL NÃO HOLONÔMICO PARA EVASÃO DE OBSTÁCULOS EM AMBIENTE INTERNO.** (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2019.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

12. **EDUARDO LEMOS LOUREIRO. IMPLEMENTAÇÃO E COMPARAÇÃO DE MÉTODOS DE EVASÃO DE OBSTÁCULOS PARA ROBÔS MÓVEIS NÃO HOLONÔMICOS.** (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2019.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
13. **DANIEL FURIERI DA SILVEIRA. CONTROLE DE NÍVEL DE UM TANQUE COM DISTÚRBO VARIÁVEL UTILIZANDO PID FRACIONÁRIO.** (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2019.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
14. **FÁBIO CARTACHO MAGNO. DESENVOLVIMENTO DE UM AQUÁRIO INTELIGENTE.** (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2019.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
15. **Hugo Nunes Rodrigues. AUTOMATIZAÇÃO DE UMA MÁQUINA DE PESAGEM DE AÇÓS LONGOS.** (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo. 2018.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
16. **PHELIPE FRANÇA SANTOS. CONSTRUÇÃO E CONTROLE DE UM SISTEMA BALL-AND-PLATE UTILIZANDO MICROCONTROLADOR PIC E LABVIEW®.** (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2018.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
17. **GABRIEL SCHERR MARTINS. IMPLEMENTAÇÃO DE UM ALGORITMO PARA NAVEGAÇÃO GLOBAL DE UM ROBÔ MÓVEL NÃO HOLONÔMICO EM UM AMBIENTE INTERNO.** (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2018.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
18. **EVANDRO RODRIGUES PARESQUI. DESENVOLVIMENTO DE UM SUPERVISÓRIO PARA MONITORAMENTO DO SISTEMA DE LASTRO DE UMA PLATAFORMA DE PETRÓLEO TIPO SEMISSUBMERSÍVEL.** (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2016.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
19. **Enrique Oliveira de Assis. Re- Sintonia de Controlador PID para Redução de oscilações em Válvulas de Controle de Nível de GLP.** (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo. 2016.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
20. **Stéphano Firmes Conceição. COMPENSAÇÃO DO ATRITO EM VÁLVULAS DE CONTROLE PNEUMÁTICAS.** (Graduação em Engenharia Elétrica) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo. 2016.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
21. **EDUARDO ENRICO VICENTE TOMMASI. ANÁLISE COMPARATIVA DE DESEMPENHO DE CONTROLADORES DE SEGUIMENTO DE TRAJETÓRIA PARA UM ROBÔ MÓVEL DE TRAÇÃO DIFERENCIAL USANDO ODOMETRIA.** (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2015.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
22. **EDUARDO HENRIQUE MONTENEGRO COUTO. A IMPORTÂNCIA DA MANUTENÇÃO NO PROCESSO PRODUTIVO E PROPOSTA DE APLICAÇÃO DE RCM NA ARCELORMITTAL CARIACICA.** (Graduação em Curso Técnico em Automação Industrial) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2015.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
23. **Heitor Guzzo de Faria. Processo de um Controlador de Segmento de Trajetória Fuzzy para um Robô Móvel de Tração Diferencial usando Odometria.** (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo. 2015.
Orientadores: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#), [Gustavo Maia de Almeida](#).

24. LIONDELY STEPHAN DE SOUZA PIMENTEL. **CONSTRUÇÃO DE UM ROBÔ MÓVEL PARA O CONTROLE DE TRAJETÓRIA USANDO PROCESSAMENTO DIGITAL DE IMAGENS.** (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2014.

Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

• **Iniciação científica (65)**

1. Matheus Caillaux Bacelar Andrade. **Implementação de um relatório automático no Protótipo robotizado do teste de queda.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo. 2023.

Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

2. João Guilherme Lourenço De Souza. **A robótica móvel para estudantes de engenharia e do ensino médio.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Fundação de Amparo à Pesquisa do Espírito Santo. 2023.

Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

3. Igor Rodrigues Cassimiro. **Instrumentação de um robô móvel de baixo custo.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Fundação de Amparo à Pesquisa do Espírito Santo. 2023.

Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

4. João Guilherme Lourenço De Souza. **Simulação de um robô móvel diferencial usando ROS.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Fundação de Amparo à Pesquisa do Espírito Santo. 2022.

Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

5. Igor Rodrigues Cassimiro. **Construção de um robô móvel diferencial de baixo custo usando o framework ROS.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Fundação de Amparo à Pesquisa do Espírito Santo. 2022.

Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

6. Rosiane Da Costa Ferreira. **Integração de um sistema de classificação de pelotas de minério, fraturadas e não fraturadas, no Protótipo robotizado do teste de queda.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Fundação de Amparo à Pesquisa do Espírito Santo. 2022.

Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

7. Guilherme Gadioli Marcelino Martins. **Robótica ICJr1.** Iniciação Científica - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Fundação de Amparo à Pesquisa do Espírito Santo. 2022.

Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

8. Luiz Felipe Loureiro Mascarenhas. **Robótica ICJr2.** Iniciação Científica - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Fundação de Amparo à Pesquisa do Espírito Santo. 2022.

Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

9. Yago Medeiros Barbosa. **Robótica ICJr3.** Iniciação Científica - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Fundação de Amparo à Pesquisa do Espírito Santo. 2022.

Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

10. Pedro Ceid Rodrigues. **Robótica ICJr4.** Iniciação Científica - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Fundação de Amparo à Pesquisa do Espírito Santo. 2022.

Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

11. João Vitor Coimbra Silva. **Robótica ICJr5. Iniciação Científica - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Fundação de Amparo à Pesquisa do Espírito Santo. 2022.**
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
12. Matheus Corteletti Delfino. **Instrumentar a cadeira de Rodas com uma rede de sensores Ultrassom usando I2C.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2021.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
13. Emanuel Norjosa Luz. **Desenvolvimento de protótipos robóticos inteligentes para análise mineralógico, testes de queda e compressão.** (Graduando em Informática) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2021.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
14. Caio Lopes De Oliveira. **Desenvolvimento de protótipos robóticos inteligentes para análise mineralógico, testes de queda e compressão.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2021.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
15. Pedro Henrique Cavallieri Zatta. **Construção de Robôs Móveis para Introdução à Pesquisa e Desenvolvimento do Aprendizado.** (Graduando em Curso Técnico em Automação Industrial) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2021.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
16. Vitor Cesconeto Kirmse. **Construção de Robôs Móveis para Introdução à Pesquisa e Desenvolvimento do Aprendizado.** (Graduando em Curso Técnico em Automação Industrial) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2021.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
17. Marcelo Victor Ferreira Barbosa. **Desenvolvimento de um sistema supervisório para o teste de queda de bolas de minério.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Fundação de Amparo à Pesquisa do Espírito Santo. 2020.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
18. Caio Lopes de Oliveira. **Desenvolvimento de um sistema supervisório para o teste de compressão de bolas de minério.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Fundação de Amparo à Pesquisa do Espírito Santo. 2020.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
19. Lucas Mantuan Ayres. **Uso do Framework ROS numa cadeira de rodas robotizada para sua auto-localização.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Instituto Federal do Espírito Santo. 2020.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
20. Lucas Mantuan Ayres. **Uso do Framework ROS numa cadeira de rodas robotizada para sua auto-localização.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Instituto Federal do Espírito Santo. 2019.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
21. Hewerton Folli. **Comunicação entre uma Cadeira de Rodas Robotizada e o Framework ROS instalado no RaspBerry PI.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Fundação de Amparo à Pesquisa do Espírito Santo. 2019.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
22. Caio Lopes de Oliveira. **Implementação de um algoritmo de desvio de obstáculos usando o Robô Móvel Starter Kit 2.0.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo. 2019.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

23. **Matheus Caillaux Bacelar Andrade. Desenvolvimento de um algoritmo para o controle de navegação Robô Móvel Starter Kit 2.0 usando redes neurais.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo. 2019.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
24. **LEONARDO GONÇALVES BATISTA. Fusão de dados usando landmarks artificiais visuais e odometria.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Instituto Federal do Espírito Santo. 2019.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
25. **PABLO FRANCE SALAROLLI. Navegação de uma cadeira de rodas usando a localização por Monte Carlo e por fusão de dados.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Instituto Federal do Espírito Santo. 2019.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
26. **Lucas Mantuan Ayres. Aplicação do método de Monte Carlo para localização de uma cadeira de rodas.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Instituto Federal do Espírito Santo. 2019.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
27. **JOABE RUELLA DA SILVA. Controle de trajetória de um robô auto equilibrado usando Lógica Difusa.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. 2019.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
28. **PABLO FRANCE SALAROLLI. Desenvolvimento de um sistema embarcado para detecção de obstáculos usando o Kinect e o Raspberry PI.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Instituto Federal do Espírito Santo. 2018.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
29. **Sedrik Quirino de Andrade. Desenvolvimento de um Sistema Embarcado para Envio de way points para o Drone DJI Phantom 3..** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo. 2018.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
30. **Lucas Mantuan Ayres. Desenvolvimento de protótipo para teste de algoritmos de fusão de dados..** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Instituto Federal do Espírito Santo. 2018.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
31. **LEONARDO GONÇALVES BATISTA. Geração de trajetória e mapeamento para a navegação da cadeira de rodas autônoma no IFES-Serra.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Instituto Federal do Espírito Santo. 2018.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
32. **JOABE RUELLA DA SILVA. Controle de um robô auto equilibrado de duas rodas usando o Lego NXT e o LabView.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Instituto Federal do Espírito Santo. 2018.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
33. **Roberto Vasconcellos Campos de Almeida Filho. Implementação do Algoritmo VFH (Vector Field Histogram) para desvio de obstáculos numa cadeira de rodas..** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo. 2017.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

34. Ramon Sousa Alves. **Fusão de Dados dos sensores inerciais e encoders para estimar a posição de uma cadeira de rodas..** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo. 2017.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
35. Sedrik Quirino de Andrade. **Localização de uma cadeira de rodas usando o método Dead Reckoning..** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo. 2017.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
36. Sergio Martini Parreira Zuzá. **Desenvolvimento e implementação de uma estrutura de navegação para uma cadeira de rodas autônoma..** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. 2017.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
37. JOABE RUELLA DA SILVA. **Reconhecimento de comandos de voz para uma cadeira de rodas.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Instituto Federal do Espírito Santo. 2017.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
38. PABLO FRANCE SALAROLLI. **Construção de uma matriz de sensores ultrassom aplicado a uma cadeira de rodas para o desvio de obstáculos..** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo. 2017.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
39. LEONARDO GONÇALVES BATISTA. **Navegação em Ambientes Internos de uma Cadeira de Rodas Usando Landmarks Artificiais.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Fundação de Amparo à Pesquisa do Espírito Santo. 2017.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
40. Lucas Mantuan Ayres. **Planejamento do caminho de uma cadeira de rodas usando o algoritmo A estrela..** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo, Fundação de Amparo à Pesquisa do Espírito Santo. 2017.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
41. Ramon Sousa Alves. **Implementação de uma matriz de sensores ultrassônicos para detecção de obstáculos numa cadeira de rodas autônoma..** (Graduando em Curso Técnico em Automação Industrial) - Instituto Federal do Espírito Santo, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. 2016.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
42. LEONARDO GONÇALVES BATISTA. **Localização de robôs móveis usando landmarks..** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, Instituto Federal do Espírito Santo. 2016.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
43. Joabe Ruella da Silva. **Desenvolvimento de um sistema de localização em ambientes internos baseados em rádio frequência..** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, Instituto Federal do Espírito Santo. 2016.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
44. Matheus Guerini Medeiros. **Instrumentação de um robô móvel para serviços de vigilância.** (Graduando em Curso Técnico em Automação Industrial) - Instituto Federal do Espírito Santo, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. 2016.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

45. Gabriel Scherr Martins. **Implementação de algoritmos para navegação global de um robô móvel não holonômico em um ambiente interno.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, Instituto Federal do Espírito Santo. 2016.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
46. Bruno Paiva Smit de Freitas. **Instrumentação de uma cadeira de rodas autônoma.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. 2016.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
47. Guilherme Delpupo Coelho. **Reconhecimento de comandos de voz num sistema embarcado.** (Graduando em Informática) - Instituto Federal do Espírito Santo, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. 2016.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
48. Hilton Carlos da Silva. **Uso do Kinect em Sistemas Embarcados.** (Graduando em Curso Técnico em Automação Industrial) - Instituto Federal do Espírito Santo, Instituto Federal do Espírito Santo. 2016.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
49. Lucas Corrêa Mascarenhas. **Odometria no Robô Mindstorms EV3.** (Graduando em Curso Técnico em Automação Industrial) - Instituto Federal do Espírito Santo, Instituto Federal do Espírito Santo. 2016.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
50. Matheus Coutinho Coelho. **Desvio de Obstáculos usando Processamento de Imagens.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2016.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
51. LEONARDO GONÇALVES BATISTA. **Localização de robôs móveis usando landmarks.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, Instituto Federal do Espírito Santo. 2015.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
52. Gabriel Scherr Martins. **Implementação de algoritmos para navegação global de um robô móvel não holonômico em um ambiente interno.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, Ciência e Tecnologia do Espírito Santo. 2015.
Orientadores: [Cassius Zanetti Resende](#), [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
53. Bruno Paiva Smit de Freitas. **Instrumentação de uma cadeira de rodas autônoma.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. 2015.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
54. Joabe Ruella da Silva. **Desenvolvimento de um sistema de localização em ambientes internos baseado em rádio frequência.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, Instituto Federal do Espírito Santo. 2015.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
55. Ramon Sousa Alves. **Implementação de uma matriz de sensores ultrassônicos para detecção de obstáculos numa cadeira de rodas autônoma.** (Graduando em Curso Técnico em Automação Industrial) - Instituto Federal do Espírito Santo, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. 2015.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
56. Matheus Guerini Medeiros. **Instrumentação de um robô móvel para serviços de vigilância.** (Graduando em Curso Técnico em Automação Industrial) - Instituto Federal do Espírito Santo, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. 2015.
Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).
57. JOÃO ANTONIO CAMPOS PANCERI. **Desenvolvimento de um controlador de trajetória para um robô móvel vigilante.** (Graduando em Engenharia de Controle e

Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, Instituto Federal do Espírito Santo. 2014.

Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

58. RAFAEL CAMPOS PANCERI. **Construção e instrumentação de um robô móvel vigilante.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, Instituto Federal do Espírito Santo. 2014.

Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

59. LIONDELY STEPHAN DE SOUZA PIMENTEL. **Programação do sistema microcontrolado para o controle do robô móvel vigilante.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2014.

Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

60. OTAVIA SCHNEIDER VILELA. **Robôs Móveis Para Inspeção.** (Graduando em Curso Técnico em Automação Industrial) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2014.

Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

61. EMANUELLE LISBOA TACLA. **Robôs Móveis Para Inspeção.** (Graduando em Curso Técnico em Automação Industrial) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2014.

Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

62. LEONARDO GONÇALVES BATISTA. **Robôs Móveis Para Inspeção.** (Graduando em Curso Técnico em Automação Industrial) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2014.

Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

63. MARLON GROLLA VICTOR. **Robôs Móveis Para Inspeção.** (Graduando em Curso Técnico em Automação Industrial) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2014.

Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

64. MATHEUS COUTINHO COELHO. **Robôs Móveis Para Inspeção.** (Graduando em Curso Técnico em Automação Industrial) - Instituto Federal do Espírito Santo, . 2014.

Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

65. Igor Mombri Souza. **Implantação do Controle DMC na Planta Didática do IFES/ Campus Serra.** (Graduando em Engenharia de Controle e Automação) - Instituto Federal do Espírito Santo, Instituto Federal do Espírito Santo. 2011.

Orientador: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

- **Orientações de outra natureza (0)**

Projetos de pesquisa

- **Total de projetos de pesquisa (6)**

1. 2017-2020. SENSORIAMENTO POR CÂMERA, VIBRAÇÃO, E SOM PARA PREDIÇÃO DE PROJEÇÃO DE MATERIAIS DE CONVERTEDORES

Descrição: No processo de fabricação de aço por conversão do gusa a oxigênio, uma emulsão de gás, escória e gotas de metal se forma espontaneamente no interior do reator metalúrgico. Este fenômeno é responsável pela elevada produtividade deste processo e determina a eficiência do refino do gusa líquido em aço. Não obstante, alguns problemas surgem quando o nível da emulsão excede a altura do reator e transborda, causando perda de metal, interrupção do processo e poluição ambiental. O objetivo deste estudo é projetar um algoritmo que use imagem, vibração e som para prever o transbordo da emulsão no reator ao longo do tempo de processamento para que as ações apropriadas sejam tomadas em tempo de evitar a ocorrência desta anomalia. O algoritmo, então, seria testado usando os dados obtidos do reator de refino instalado na ArcelorMittal na planta de Tubarão (conversor LD tecnologia MTBI-Multi Toyere Bottom Injection).. Situação: Concluído; Natureza: Pesquisa. Alunos envolvidos: Graduação: (2) / Mestrado acadêmico: (1) / Doutorado: (1) . Integrantes: Marco Antonio de Souza Leite Cuadros - Coordenador / AMARAI, ROGERIO PASSOS P. - Integrante / Leonardo Gonçalves Batista - Integrante / Pablo France Salarolli - Integrante / José Roberto de Oliveira - Integrante. Financiador(es): ArcelorMittal Brasil - Matriz - Cooperação.

Membro: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

2. 2015-Atual. Desenvolvimento de uma cadeira de rodas autônoma.

Descrição: Na proposta o usuário poderá definir através da voz o lugar desejado e a cadeira deverá deslocar-se com segurança ao ponto desejado, além de permitir operar a cadeira usando o Joystick ou

por comandos de voz. Entretanto a função autônoma só poderá ser usada em ambiente previamente mapeado, assim, usuários com problemas de locomoção poderão usar a cadeira de rodas autônoma em casa, escolas, universidades, hospitais, entre outros.. Situação: Em andamento; Natureza: Pesquisa. Alunos envolvidos: Graduação: (4) / Mestrado profissional: (2) . Integrantes: Marco Antonio de Souza Leite Cuadros - Coordenador / Rogério Passos do Amaral - Integrante / Gustavo Maia de Almeida - Integrante. Financiador(es): Secretaria de Educação Profissional e Tecnológica - Auxílio financeiro. Número de produções C, T & A: 5

Membro: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

3. 2011-2013. Desenvolvimento de um robô móvel para monitoramento da vigilância do Campus Serra.

Descrição: Este projeto tem como objetivo geral o desenvolvimento de um robô móvel para o monitoramento da vigilância interna do Campus Serra. Este robô móvel vigilante se deslocaria dentro de uma trajetória definida nas instalações do Campus, acionando um alarme em caso de detectar alguma anomalia. A proposta futura é que o sistema tenha dois modos de funcionamento: o automático e o manual. Neste projeto basicamente se propõe fazer a construção de um robô com capacidade de trafegar pelas instalações do Campus Serra e realizar testes de controle de trajetória usando processamento de imagens para a medição da postura do robô.. Situação: Concluído; Natureza: Pesquisa. Alunos envolvidos: Graduação: (2) . Integrantes: Marco Antonio de Souza Leite Cuadros - Coordenador / Rogério Passos do Amaral - Integrante / Gustavo Maia de Almeida - Integrante. Financiador(es): Instituto Federal do Espírito Santo - Auxílio financeiro.

Membro: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

Descrição: Este projeto tem como objetivo geral o desenvolvimento de um robô móvel para o monitoramento da vigilância interna do Campus Serra. Este robô móvel vigilante se deslocaria dentro de uma trajetória definida nas instalações do Campus, acionando um alarme em caso de detectar alguma anomalia. A proposta futura é que o sistema tenha dois modos de funcionamento: o automático e o manual. Neste projeto basicamente se propõe fazer a construção de um robô com capacidade de trafegar pelas instalações do Campus Serra e realizar testes de controle de trajetória usando processamento de imagens para a medição da postura do robô.. Situação: Concluído; Natureza: Pesquisa. Alunos envolvidos: Graduação: (2) . Integrantes: Gustavo Maia de Almeida - Integrante / Rogério Passos Amaral - Integrante / Marco Antonio de Souza Leite Cuadros - Coordenador.

Membro: [Gustavo Maia de Almeida](#).

4. 2010-2011. Quantificação e Compensação da banda morta e do atrito em válvulas de controle pneumáticas

Descrição: O stiction (compreende as não linearidades: a banda morta e o atrito estático) presente em válvulas de controle é uma causa comum da deterioração do desempenho nas malhas de controle. Isto provoca uma variabilidade no processo que acarreta em gasto excessivo de matéria prima, queda da qualidade e manutenção fora das paradas programadas. A proposta é avaliar um novo método de quantificação do stiction numa planta piloto submetido pelos mesmos autores deste projeto. Também é proposto um novo método de compensação das não linearidades esperando uma melhor significância no índices de desempenho da malha de da variabilidade do movimento da haste da válvula.. Situação: Concluído; Natureza: Pesquisa. Alunos envolvidos: Graduação: (2) / Doutorado: (1) . Integrantes: Marco Antonio de Souza Leite Cuadros - Coordenador / MUNARO, Celso José - Integrante / Saul Munareto da Silva - Integrante / Rogério Passos do Amaral - Integrante. Financiador(es): FACITEC - Prefeitura Municipal da Serra - Auxílio financeiro.

Membro: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

5. 2009-2010. Diagnóstico e compensação de banda morta e atrito estático em válvulas pneumáticas de controle

Descrição: Neste projeto pretende-se dar contribuições ao problema de diagnóstico e compensação de banda morta e atrito estático em válvulas de controle pneumáticas. A existência destas não-linearidades provoca nos processos industriais oscilações que degradam a válvula e reduzem a qualidade dos produtos dos processos, uma vez que a variabilidade de suas saídas aumenta muito. Muitas contribuições nesta área estão relacionadas ao desenvolvimento de bons modelos para representar adequadamente o efeito das não-linearidades em processos industriais. Isto permite que diagnósticos possam ser feitos sem a parada do processo, reduzindo custos. Por outro lado, manter o processo em operação até a próxima parada para manutenção, reduzindo os efeitos nocivos (oscilações) provocados pelas não-linearidades, é uma contribuição extremamente bem vinda em qualquer processo industrial... Situação: Em andamento; Natureza: Pesquisa. Alunos envolvidos: Doutorado: (1) . Integrantes: Marco Antonio de Souza Leite Cuadros - Integrante / MUNARO, Celso José - Coordenador / Saul Munareto da Silva - Integrante. Financiador(es): FACITEC - Prefeitura Municipal de Vitoria - Auxílio financeiro.

Membro: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

6. 2003-2005. P&D Desenvolvimento de um Sistema para Supervisão e Controle remoto em redes de 15Kv

Descrição: O objetivo geral do projeto será criar um sistema de supervisão e controle de baixo custo para os alimentadores rurais e instalá-lo em pelos menos um alimentador, de forma a estabelecer um estudo comparativo com os índices do mesmo alimentador em períodos correspondentes do ano anterior.

OBJETIVOS ESPECÍFICOS Construir equipamentos microprocessados, sendo um para acesso remoto a religadores e outro para supervisão remota de tensão em circuitos secundários. . Monitorar remotamente a operação de religadores e fazer seu acionamento remoto. Monitorar remotamente falta de tensão nas três fases, em pontos selecionados . Alocar os religadores e monitores de tensão na rede visando atender da melhor forma o objetivo geral. Armazenar em memória todas as operações do religador a fim de se detectar problemas na rede, como galhos de árvores, falha de isolador, entre outros, ou no equipamento. Desenvolver uma central de supervisão dos equipamentos desenvolvidos e instalados, registrando todos os eventos em banco de dados e notificando o operador em caso de eventos pré-definidos. Os dados de operação poderão ser disponibilizados na Internet, com acesso via navegador...
Situação: Concluído; Natureza: Pesquisa. Alunos envolvidos: Mestrado acadêmico: (1) . Integrantes: Marco Antonio de Souza Leite Cuadros - Integrante / MUNARO, Celso José - Coordenador / Rafael Peixoto Derenzi Vivacqua - Integrante.

Membro: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

Prêmios e títulos

- **Total de prêmios e títulos (2)**

1. Melhor trabalho na Mostra Tecnológica 2003, Cefetes/Uned Serra.. 2003.

Membro: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

2. Primeiro Posto e Integrante do Tercio Superior da Turma de Graduação de Engenharia Elétrica, Universidad Nacional del Centro del Perú.. 1998.

Membro: [Marco Antonio de Souza Leite Cuadros](#).

Participação em eventos

- **Total de participação em eventos (8)**

1. IEEE-ICIT 2010; International Conference on Industrial Technology. An Improved Algorithm for Automatic Quantification of Valve Stiction in Flow Control Loops. 2010. (Congresso).

2. Treinamento do Profibus PA.Participação do Treinamento Profibus PA. 2004. (Oficina).

3. Treinamento do System 302.Participação do Treinamento do System 302. 2004. (Oficina).

4. Seminário e Exposição Sobre Instrumentação, Sistemas e Automação.Participação do Seminário. 2002. (Seminário).

5. Capacitacion de Programacion en el software Supervisorio LabView.Expositor Da Oficina de capacitação do software de supervisão e intrumentação LabView. 1999. (Oficina).

6. V Congreso Nacional de Estudiantes de Ingenieria Mecánica, Eléctrica, Electrónica y Ramas Afines(V CONEIMERA). Participação. 1998. (Congresso).

7. I Seminário de la Sociedad de Estudiantes Eletricistas de Investigación.Organizador do Evento. 1997. (Seminário).

8. III Congreso Nacional de Estudiantes de Ingenieria Mecánica, Eléctrica, Electrónica y Ramas Afines. Participação do Envento. 1996. (Congresso).

Organização de eventos

- **Total de organização de eventos (1)**

1. SARCINELLI FILHO, M. ; BASTOS FILHO, T. F. ; CUADROS, M. A. S. L.. **Membro do Comitê do Programa do CBA 2016 (XXI Congresso Brasileiro de Automática)**. 2016. (Congresso). 2016. Congresso

Lista de colaborações

- **Colaborações endôgenas (6)**

- **Marco Antonio de Souza Leite Cuadros** ⇔ **Gustavo Maia de Almeida** (67.0)

1. SIQUEIRA, VICTOR SEMEDO DE M. ; CUADROS, MARCO ANTONIO S.L. ; MUNARO, CELSO JOSÉ ; DE ALMEIDA, GUSTAVO M.. **Expert system for early sign stuck pipe detection: Feature engineering and fuzzy logic approach. ENGINEERING APPLICATIONS OF ARTIFICIAL INTELLIGENCE.** v. 127, p. 107229, issn: 0952-1976, 2024. [<doi](#)
2. PEREIRA, ROGÉRIO P. ; ANDRADE, EDUARDO J.F. ; SALLES, JOSÉ L.F. ; VALADÃO, CARLOS T. ; MONTEIRO, RAVENA S. ; DE ALMEIDA, GUSTAVO MAIA ; CUADROS, MARCO A.S.L. ; BASTOS-FILHO, TEODIANO F.. **SRcdFuzzy: Software for simulating adaptive regulatory controllers of cyclical disturbances with frequency variations estimated from fuzzy logic. Software Impacts.** v. 21, p. 100672, issn: 2665-9638, 2024. [<doi](#)
3. SANTOS, CAIO MARIO CARLETTI VILELA ; DE ALMEIDA, RICARDO ; VALADAO, CARLOS TORTURELLA ; Cuadros, Marco Antonio de Souza Leite ; Almeida, Gustavo Maia de. **Iron ore pellets measurement using deep learning based on YOLACT. NEURAL COMPUTING & APPLICATIONS (INTERNET).** v. 1, p. 1, issn: 0941-0643, 2024. [<doi](#)
4. BAPTISTA, LEONARDO GONÇALVES ; SALAROLLI, PABLO FRANCE ; OLIVEIRA, CAIO LOPES ; VALADÃO, CARLOS TORTURELLA ; GAMARRA, DANIEL FERNANDO TELLO ; PEREIRA, ROGÉRIO PASSOS DO AMARAL ; Almeida, Gustavo Maia de ; CUADROS, MARCO ANTONIO DE SOUZA LEITE. **Construção de robô 4WD para navegação indoor utilizando ROS 2. PEER REVIEW.** v. 5, p. 294-327, issn: 1541-1389, 2023. [<doi](#)
5. SALAROLLI, PABLO FRANCE ; BAPTISTA, LEONARDO GONÇALVES ; OLIVEIRA, CAIO LOPES ; VALADÃO, CARLOS TORTURELLA ; GAMARRA, DANIEL FERNANDO TELLO ; PEREIRA, ROGÉRIO PASSOS DO AMARAL ; Almeida, Gustavo Maia de ; CUADROS, MARCO ANTONIO DE SOUZA LEITE. **Algoritmos de navegação de robôs móveis com tração nas quatro rodas utilizando sistemas de localização absolutos GNSS e RTK. PEER REVIEW.** v. 5, p. 209-238, issn: 1541-1389, 2023. [<doi](#)
6. AYRES, LUCAS MANTUAN ; SALAROLLI, PABLO FRANCE ; VALADÃO, CARLOS TORTURELLA ; LOURENÇO, EUCLYDES JOSÉ ; AMARO, JOSÉ PAULO MILAN ; ALMEIDA, GUSTAVO MAIA ; CUADROS, MARCO ANTÔNIO SOUZA LEITE. **Sistema especialista baseado em lógica difusa para detecção de simetria da pasta na formação do eletrodo Soderberg. PEER REVIEW.** v. 5, p. 21-37, issn: 1541-1389, 2023. [<doi](#)
7. BRAVIM DA SILVA, MATEUS ; ALMEIDA, GUSTAVO MAIA ; CUADROS, MARCO ANTÔNIO SOUZA LEITE. **Comparativo de técnicas de aprendizado de máquinas para a previsão de faltas elétricas. PEER REVIEW.** v. 5, p. 58-70, issn: 1541-1389, 2023. [<doi](#)
8. MILANEZ, CARLOS EDUARDO ; VALADAO, CARLOS TORTURELLA ; DE ALMEIDA, GUSTAVO MAIA ; CUADROS, MARCO ANTONIO. **Use of mask R-CNN for detection and control of slag scraper wear. IRONMAKING & STEELMAKING.** v. 1, p. 1-9, issn: 0301-9233, 2023. [<doi](#)
9. PEREIRA, ROGÉRIO P. ; ANDRADE, EDUARDO J.F. ; SALLES, JOSÉ L.F. ; VALADÃO, CARLOS T. ; MONTEIRO, RAVENA S. ; de Almeida, Gustavo Maia ; CUADROS, MARCO A.S.L. ; BASTOS-FILHO, TEODIANO F.. **Self-tuning regulatory controller of cyclical disturbances using data-driven frequency estimator based on fuzzy logic. ENGINEERING APPLICATIONS OF ARTIFICIAL INTELLIGENCE.** v. 126, p. 106987, issn: 0952-1976, 2023. [<doi](#)

10. DA SILVA, JOABE R. ; DE ALMEIDA, GUSTAVO M. ; CUADROS, MARCO ANTONIO DE S. L. ; CAMPOS, HÉRCULES L. M. ; NUNES, Reginaldo B. ; SIMÃO, JOSEMAR ; MUNIZ, Pablo R.. **Recognition of Human Face Regions under Adverse Conditions-Face Masks and Glasses-In Thermographic Sanitary Barriers through Learning Transfer from an Object Detector.** *Machines*. v. 10, p. 43, issn: 2075-1702, 2022. [doi](#)
11. BATISTA CONTARATO, RODRIGO ; PEREIRA, ROGÉRIO PASSOS DO AMARAL ; VALADÃO, CARLOS TORTURELLA ; CUADROS, MARCO A.S.L. ; SALLES, JOSÉ LEANDRO FELIX ; Almeida, Gustavo Maia de. **Online tuning of generalized predictive controllers using fuzzy logic.** *JOURNAL OF INTELLIGENT & FUZZY SYSTEMS*. v. 1, p. 1-13, issn: 1064-1246, 2022. [doi](#)
12. SALAROLLI, P. F. ; MOTTA, V. R. ; PASSOS, R. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; CUADROS, M. A. S. L.. **Auto-localização de uma cadeira de rodas motorizada utilizando fusão sensorial da odometria e do giroscópio.** *Brazilian Journal of Development*. v. 8, p. 61782-61797, issn: 2525-8761, 2022. [doi](#)
13. PEREIRA, ROGÉRIO P. DO A. ; ALMEIDA, GUSTAVO M. DE ; SALLES, JOSÉ L. FELIX ; CUADROS, MARCO A. DE S. L. ; VALADÃO, CARLOS T. ; FREITAS, RICARDO O. DE ; BASTOS-FILHO, TEODIANO. **A Model-Based Predictive Controller of the Level of Steel in the Mold with Disturbances Using a Repetitive Structure.** *Metals*. v. 11, p. 1458, issn: 2075-4701, 2021. [doi](#)
14. BERNARDES, NEMERSON D. ; CASTRO, FELIPE A. ; CUADROS, MARCO A. S. L. ; SALAROLLI, P. F. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; MUNARO, CELSO J.. **Fuzzy logic in auto-tuning of fractional PID and backstepping tracking control of a differential mobile robot.** *JOURNAL OF INTELLIGENT & FUZZY SYSTEMS*. v. Pre, p. 1-14, issn: 1064-1246, 2019. [doi](#)
15. PASSOS, R. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; Quadros, M.A.S.L ; MUNARETO, S. ; Salles, J. L. F.. **IMPLEMENTATION OF PREDICTIVE MULTIVARIABLE DMC CONTROLLER IN A PILOT PLANT.** *LATIN AMERICAN APPLIED RESEARCH*. v. 44, p. 217-224, issn: 0327-0793, 2014.
16. DE ALMEIDA, GUSTAVO MAIA; ALCOFORADO, G. N. ; Cuadros, M. A. S. L. ; OLIVEIRA JUNIOR, V. B. ; RESENDO, L. C.. **A MODEL OF PROCESS STEAM NETWORK IN A STEEL PLANT WITH IDENTIFICATION OF PARAMETERS BY A GENETIC ALGORITHM.** Em: Ernane Rosa Martins. (Org.). *Ensino, Pesquisa e Desenvolvimento na Engenharia Eletrônica e Computação*. 1ed.Ponta grossa. : Atena Editora. 2021.v. 1, p. 1-17.
17. Milanez, Carlos Eduardo Oliveira ; CUADROS, MARCO ANTONIO DE SOUZA LEITE ; Almeida, Gustavo Maia de. **DETECTION AND SEGMENTATION OF PIG IRON SLAG SCRAPERS USING MASK RCNN FOR WEAR CONTROL.** *Coleção desafios das engenharias: Engenharia de computação*. 1ed. Em: Ernane Rosa Martins. (Org.). *Coleção desafios das engenharias: Engenharia de Computação*. 1ed. : Atena Editora. 2021.p. 240-251.
18. de Almeida, Gustavo Maia; de S.L. Cuadro, Marco Antonio ; Amaral, Rogério Passos Pereira ; Salles, José Leandro F.. **A Comparative Study of the Dynamic Matrix Controller Tuning by Evolutionary Computation.** *Distributed Computing and Artificial Intelligence, 12th International Conference*. 1ed. Em: Omatu, S., Malluhi, Q.M., Gonzalez, S.R., Bocewicz, G., Bucciarelli, E., Giullioni, G., Iqba, F. (Org.). *Advances in Intelligent Systems and Computing*. 1ed. : Springer International Publishing. 2015.v. 1, p. 211-218.
19. Cuadros, M. A. S. L. ; PIMENTEL, L. S. S. ; Almeida, Gustavo Maia ; PASSOS, R. ; GAMARRA, D. F. T.. **Development of a mobile robotics platform for navigation tasks using image processing.** *Computer Science and Applications*. 1ed. Em: Ally Hu. (Org.). *Computer Science and Applications*. 1ed. : CRC Press. 2015.p. 457-464.
20. AYRES, L. M. ; BATISTA, L. G. ; SALAROLLI, P. F. ; ALMEIDA, E. N. ; ALMEIDA, G. M. ; CUADROS, M. A. S. L.. **Application of a neural architecture to estimate the**

- wear of down and up throats in RH degassers.** Em: *The XLIII Ibero-Latin American Congress on Computational Methods in Engineering (CILAMCE 2022)*, 2022.
21. BATISTA, L. G. ; SALAROLLI, P. F. ; GAMARRA, D. F. T. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; VIVACQUA, R. P. D. ; Cuadros, M. A. S. L.. **Odometry and speed control of a 4WD mobile robot integrated with ROS 2.** Em: *The XLIII Ibero-Latin American Congress on Computational Methods in Engineering (CILAMCE 2022)*, 2022.
22. SALAROLLI, P. F. ; BATISTA, L. G. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; VIVACQUA, R. P. D. ; GAMARRA, D. F. T. ; Cuadros, M. A. S. L.. **ROS 2 in the development of an autonomous navigation application for a 4WD mobile robot with GPS, odometry and inertial systems.** Em: *The XLIII Ibero-Latin American Congress on Computational Methods in Engineering (CILAMCE 2022)*, 2022.
23. MAIA, B. T. ; LIMA, W. R. ; WANDEKOKEN, T. P. ; Cuadros, M. A. S. L. ; SANTOS, C. M. C. V. ; SILVA, P. V. L. ; FOLLI, H. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de. **Software for Dimensional and Wear Control of Lance Tip Face and Nozzles ? WRL.** Em: *AISTech 2022 Proceedings of the Iron and Steel Technology Conference*, p. 450, 2022. [doi](#)
24. SANTOS, C. M. C. V. ; ALMEIDA, G. M. ; CUADROS, M. A. S. L. ; SEPULCRI, R. M. ; FREITAS, RICARDO O. DE ; VASCONCELLOS, B. M. ; NASCIMENTO, R. A.. **Detection and Segmentation of Iron Ore Green Pellets Using Computational Vision.** Em: *XLII IBERO-LATIN-AMERICAN CONGRESS ON COMPUTATIONAL METHODS IN ENGINEERING (CILAMCE-2021)*, 2021.
25. SANTOS, C. M. C. V. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; Cuadros, M. A. S. L. ; SCARDINI, D. P. ; FREITAS, R. O. ; VASCONCELLOS, B. M. ; NASCIMENTO, R. A.. **Granulometric Control of Iron Ore Pellets Using a Fuzzy System.** Em: *XLII Ibero-Latin-American Congress on Computational Methods in Engineering (CILAMCE-2021)*, 2021.
26. DE ALMEIDA, GUSTAVO MAIA; Cuadros, M. A. S. L. ; SIQUEIRA, V. S. M.. **Application of fuzzy logic for stuck pipe prevention purposes on oil wells drilling operations.** Em: *XLI Ibero-Latin-American Congress on Computational Methods in Engineering (CILAMCE-2020)*, 2020.
27. DE ALMEIDA, GUSTAVO MAIA; Cuadros, M. A. S. L. ; MILANEZ, C. E. O.. **Detection and segmentation of pig iron slag scrapers using Mask R-CNN for wear control.** Em: *XLI Ibero-Latin-American Congress on Computational Methods in Engineering (CILAMCE-2020)*, 2020.
28. MALHEIROS ALVES, CAIO MARCOS ; PINTO, LUIZ ALBERTO ; DE SOUZA LEITE CUADROS, MARCO ANTÔNIO ; MAIA DE ALMEIDA, GUSTAVO. **Classificação de Defeitos em Rolamentos de Motores Elétricos utilizando Redes Convolucionais Compactas para Sistemas Embarcados.** Em: *XXIII Congresso Brasileiro de Automática (CBA 2020)*, v. 2, 2020. [doi](#)
29. de Almeida, Gustavo Maia; Cuadros, M. A. S. L. ; MOTTA, V. ; VALADAO, C. ; SANTOS, J.. **Automação Do Teste De Compressão De Pelotas De Minério De Ferro Através De Visão Computacional.** Em: *XV Encontro Anual de Computação (EnAComp)*, 2020.
30. de Almeida, Gustavo Maia; Cuadros, M. A. S. L. ; PINTO, L. A. ; ALVES, C. M. M.. **Utilização De CNNs E Sistemas Embarcados Para Classificação De Defeitos Em Rolamento De Motores Elétricos.** Em: *XV Encontro Anual de Computação (EnAComp)*, v. 1, p. 109-117, 2020.
31. de Almeida, Gustavo Maia; Cuadros, M. A. S. L. ; SIQUEIRA, V. S. M.. **Prevenção De Aprisionamento De Coluna De Perfuração De Poços De Petróleo Através De Lógica Fuzzy.** Em: *XV Encontro Anual de Computação (EnAComp)*, 2020.
32. PEREIRA, ROGÉRIO PASSOS DO AMARAL PEREIRA ; MONTEIRO, RAVENA ; RUELLA DA SILVA, JOABE ; L. CUADROS, MARCO ANTÔNIO ; ALMEIDA MAIA, GUSTAVO ; ANDRADE, EDUARDO JOSÉ ; FREIRE, TEODIANO ; SALLES, JOSE LEANDRO F. ; BELIZARIO DE SOUZA GOMES, RAPHAEL ; DA SILVA PAIVA,

- FELIPE. ?Implementação do Controlador Repetitivo em um Processo para Compensar Distúrbios Periódicos.** Em: *ANAIS DO 14º SIMPÓSIO BRASILEIRO DE AUTOMAÇÃO INTELIGENTE*, 2019. [doi](#)
33. PAIVA, F. S. ; PEREIRA, R. P. A. ; GOMES, R. B. S. ; MONTEIRO, R. S. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; CURCIO, G. V. ; Cuadros, M. A. S. L. ; SILVA, D. R. G.. **CONSTRUÇÃO DE UMA VÁLVULA TIPO GAVETA PARA PROCESSOS DE PEQUENO PORTE UTILIZANDO COMPONENTES DE BAIXO CUSTO.** Em: *XLVI Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia*, 2018.
34. MONTEIRO, R. S. ; PAIVA, F. S. ; GOMES, R. B. S. ; PEREIRA, R. P. A. ; Cuadros, M. A. S. L. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; CURCIO, G. V. ; SILVA, D. R. G. ; SOUZA, I. M.. **CONTROLADOR DMC APLICADO A UMA PLANTA DE NÍVEL PARA UMA APLICAÇÃO DIDÁTICA NA ENGENHARIA.** Em: *XLVI Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia*, 2018.
35. GOMES, R. B. S. ; PEREIRA, R. P. A. ; PAIVA, F. S. ; MONTEIRO, R. S. ; Cuadros, M. A. S. L. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; SILVA, D. R. G. ; CURCIO, G. V.. **SIMULAÇÃO E APLICAÇÃO DE UM CONTROLADOR FUZZY EM UMA PLANTA DIDÁTICA.** Em: *SIMULAÇÃO E APLICAÇÃO DE UM CONTROLADOR FUZZY EM UMA PLANTA DIDÁTICA*, 2018.
36. AYRES, L. M. ; SALAROLLI, P. F. ; BATISTA, L. G. ; SALCIDES, I. ; BERNARDES, N. D. B. ; CONTARATO, R. ; FURTADO, H. ; Cuadros, M. A. S. L. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de. **Measurement of thickness of oxygen lance skull in LD converters using artificial vision.** Em: *13th IEEE International Conference on Industry Applications (INDUSCON)*, 2018.
37. PEREIRA, R. P. A. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; Cuadros, M. A. S. L. ; Salles, J. L. F. ; BASTOS, T. ; FREITAS, R.. **R-GPC Controller of Mold Level in a Steel Continuous Casting Process with Bulging.** Em: *R-GPC Controller of Mold Level in a Steel Continuous Casting Process with Bulging*, 2018.
38. ANDRADE, E. J. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; Cuadros, M. A. S. L. ; MENEZES, R.. **Aplicação de Um Controle Preditivo Do Tipo DMC em uma Planta de Temperatura Utilizando Software Livre.** Em: *13th IEEE International Conference on Industry Applications (INDUSCON)*, 2018.
39. FREITAS, R. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; Cuadros, M. A. S. L. ; TEIXEIRA, G. M.. **Controle Preditivo DMC SISO de um Ventilador Industrial de uma Planta de Pelotização.** Em: *13th IEEE International Conference on Industry Applications (INDUSCON)*, 2018.
40. SILVA, D. R. G. ; CARVALHO, J. M. C. E. ; GOMES, R. B. S. ; MONTEIRO, R. S. ; PAIVA, F. S. ; PEREIRA, R. P. A. ; Cuadros, M. A. S. L. ; de Almeida, Gustavo Maia ; CURCIO, G. V.. **Controle de nível por aquisição de imagem em uma planta didática.** Em: *XVL Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia - COBENGE*, 2017.
41. BERNARDES, N. D. B. ; CASTRO, F. A. ; Cuadros, M. A. S. L. ; de Almeida, Gustavo Maia. **IMPLEMENTAÇÃO DIDÁTICA DE UM CONTROLADOR DO TIPO PID PARA CONTROLE DE VELOCIDADE NUM ROBÔ MÓVEL.** Em: *XVL Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia - COBENGE*, 2017.
42. de Almeida, Gustavo Maia; SALCIDES, I. ; PIZZAIA, J. P. ; SILVA, F. L. ; Cuadros, M. A. S. L. ; MONTEIRO, R. S.. **SOFTWARE DE AUXÍLIO DIDÁTICO PARA O ENSINO DE TÉCNICAS DE PROCESSAMENTO DIGITAL DE IMAGEM.** Em: *XVL Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia - COBENGE*, 2017.
43. MOTTA, V. R. ; SALAROLLI, P. F. ; ALMEIDA, G. M. ; GAMARRA, D. F.T. ; CUADROS, M. A. S. L.. **COMPARATIVE OF TRAJECTORY CONTROLLERS: FUZZY, FIXED GAINS AND BACKSTEPPING FOR ROBOTS WITH DIFFERENTIAL TRACTION USING IMAGE PROCESSING.** Em: *XIII Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente (SBAI)*, 2017.
44. LOPES, L. ; de Almeida, Gustavo Maia ; Cuadros, M. A. S. L.. **Detecção de Ineficiência em Partidas de Bomba Centrífugas Submersa Utilizando Técnicas**

- de Clusterização.** Em: *XIII Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente (SBAI)*, 2017.
45. BERNARDES, N. D. B. ; CASTRO, F. A. ; SALAROLLI, P. F. ; Cuadros, M. A. S. L. ; de Almeida, Gustavo Maia. **Aplicação de PID fracionário e inteiro com filtro de Kalman sintonizados por algoritmo genético.** Em: *Conferência Brasileira de Dinâmica Controle e Aplicações (DINCON 2017)*, 2017.
46. de Almeida, Gustavo Maia; Cuadros, M. A. S. L. ; AMARAI, ROGERIO PASSOS P. ; GAMARRA, D. F. T. ; FARIA, H. G.. **Fuzzy Trajectory Tracking Controller for Differential Drive Robots.** Em: *INDUSCON 2016 is the 12th IEEE/IAS International Conference on Industry Applications*, 2016.
47. DE CASTRO, FELIPE A. ; BERNARDES, NEMERSON D. ; CUADROS, MARCO A. DE S. L. ; DE ALMEIDA, GUSTAVO M.. **Comparison of fractional and integer PID controllers tuned by genetic algorithm.** Em: *Induscon 2016 12th IEEE/IAS International Conference on Industry Applications*, p. 1, 2016. [doi](#)
48. ALCOFORADO, G. N. G. ; OLIVEIRA JUNIOR, V. B. ; ALMEIDA, G. M. ; de Souza L. Cuadros, Marco Antonio. **A model of process steam network in a steel plant with identification of parameters by a genetic algorithm.** Em: *INDUSCON 2016 12th IEEE/IAS International Conference on Industry Applications*, 2016.
49. SALCIDES, I. ; PIZZAIA, J. P. ; ALMEIDA, G. M. ; de Souza L. Cuadros, Marco Antonio. **O uso de uma plataforma didática para simulação de uma coluna de destilação.** Em: *XLIV Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia (COBENGE)*, 2016.
50. de Almeida, Gustavo Maia; Cuadros, M. A. S. L. ; ROSA, A. ; MARCELINO, J. M. ; ROSA, M. ; Amaral, Rogério Passos Pereira. **Utilização de Lógica Nebulosa para Análise da Qualidade do Biodiesel: Um Método de Ensino para Engenharia.** Em: *XLIV Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia (COBENGE)*, 2016.
51. PIMENTEL, D. ; VIEIRA, D. ; VIEIRA, F. ; ALMEIDA, G. M. ; de Souza L. Cuadros, Marco Antonio. **Utilização de Lógica Fuzzy para Análise de Risco de uma Venda Online.** Em: *XLIV Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia (COBENGE)*, 2016.
52. PAZ, J. ; CARO, R. ; NERY, R. ; ALMEIDA, G. M. ; de Souza L. Cuadros, Marco Antonio ; AMARAL, R. P. **Lógica Fuzzy para Análise do Sistema de Triagem em Pronto Socorro Hospitalar.** Em: *XLIV Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia (COBENGE)*, 2016.
53. COSTA, H. ; SEEBERGER, R. ; MORATI, T. ; DE ALMEIDA, GUSTAVO MAIA ; de Souza L. Cuadros, Marco Antonio. **Aplicação de Lógica Fuzzy para Avaliação de Cursos Superiores com Base nos Conceitos CPC e IGC.** Em: *XLIV Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia (COBENGE)*, 2016.
54. FREITAS, B. P. S. ; MEDEIROS, M. G. ; SILVA, J. ; ALMEIDA, G. M. ; de Souza L. Cuadros, Marco Antonio. **Utilização de exemplos criados no software LabVIEW® implementados no Starter Kit 2.0 como ferramenta no ensino-aprendizagem da robótica.** Em: *XLIV Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia (COBENGE)*, 2016.
55. ALVES, R. S. ; BATISTA, L. G. ; SALAROLLI, P. F. ; ALMEIDA, G. M. ; de Souza L. Cuadros, Marco Antonio. **Desenvolvimento de uma malha de sensores ultrassônicos via protocolo I2C.** Em: *XLIV Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia (COBENGE)*, 2016.
56. TOMMASI, E. E. V. ; FARIA, H. G. ; Cuadros, M. A. S. L. ; de Almeida, Gustavo Maia ; RESENDE, C. Z. ; GAMARRA, D. F. T.. **ESTUDO COMPARATIVO DE CONTROLADORES DE SEGUIMENTO DE TRAJETÓRIA PARA ROBÔS DE TRAÇÃO DIFERENCIAL: FUZZY, GANHOS FIXOS E BACKSTEPPING.** Em: *Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente*, p. 588-592, 2015.
57. ALMEIDA, Gustavo Maia de; Cuadros, M. A. S. L. ; AMARAL, R. P. ; Salles, José Leandro Félix. **A Comparative Study of the Dynamic Matrix Controller Tuning by**

- Evolutionary Computation.** Em: *12 th International Symposium on Distributed Computing and Artificial Intelligence*, 2015.
58. DE ALMEIDA, GUSTAVO MAIA ; CUADRO, MARCO ANTONIO DE S. L. ; AMARAI, ROGERIO PASSOS P. ; SALLES, JOSE LEANDRO FELIX. **Optimal tuning parameters of the dynamic matrix predictive controller with ant colony optimization.** Em: *2014 11th IEEE/IAS International Conference on Industry Applications INDUSCON 2014*, p. 1, 2014. [<doi>](#)
59. Cuadros, M. A. S. L. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; AMARAL, R. P. ; PIMENTEL, L. S. S. ; GAMARRA, D. F. T.. **Development of A Mobile Robotics Plataform for Navegation Tasks Using Image Processing.** Em: *Asia-Pacific Computer Science and Application Conference (CSAC2014)*, 2014.
60. PANCERI, J. A. C. ; PIMENTEL, L. S. S. ; PANCERI, R. C. ; Cuadros, M. A. S. L. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; AMARAL, R. P.. **Construção de um Robô Móvel como Plataforma Didática para Ensino de Microcontroladores.** Em: *XLI CONGRESSO BRASILEIRO DE EDUCAÇÃO EM ENGENHARIA (COBENGE) 2013*, 2013.
61. PANCERI, J. A. C. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; AMARAL, R. P. ; Cuadros, M. A. S. L.. **Fuzzy Control Applied to Stabilization of a Axis of a Quadcopter with the use of the Labview.** Em: *XLI CONGRESSO BRASILEIRO DE EDUCAÇÃO EM ENGENHARIA (COBENGE) 2013*, 2013.
62. QUIRINO, J. P. ; ALMEIDA, G. M. ; AMARAL, R. P. ; Cuadros, Marco Antônio de Souza L.. **Performance Analysis of Classic and Intelligent Controls for a Heat Exchanger.** In: *XL Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia.* Em: *XL Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia*, 2012.
63. ALMEIDA, Gustavo Maia de; Cuadros, M. A. S. L. ; AMARAL, R. P. ; VASCONCELOS, V.. **Control of an Inverted Pendulum System Using Intelligent Controllers.** Em: *XL Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia*, 2012.
64. ALMEIDA, Gustavo Maia de; Cuadros, M. A. S. L. ; AMARAL, R. P. ; Salles, José Leandro Félix. **Estudo Comparativo de Técnicas de Controle Preditivo Multivariável Lineares Aplicado em uma Coluna Debutanizadora.** Em: *10 th IEEE/IAS International Conference on Industry Applications*, 2012.
65. AMARAL, R. P. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; Cuadros, M. A. S. L. ; Salles, José Leandro Félix ; MONARETO, S.. **Implantação Do Controlador Preditivo Multivariável Dmc Em Uma Planta Piloto.** Em: *10 th IEEE/IAS International Conference on Industry Applications.*, 2012.
66. Cuadros, M. A. S. L. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; AMARAL, R. P.. **SINTONIA DE CONTROLADORES PID USANDO ALGORITMOS GENÉTICOS.** Em: *16° Congresso Internacional de Automação*, 2012.
67. AMARAL, R. P. ; ALMEIDA, Gustavo Maia de ; Salles, José Leandro Félix ; MUNARO, C. J. ; Cuadros, M. A. S. L.. **AMBIENTE PARA SIMULAÇÃO E APLICAÇÃO NUMA PLANTA DIDÁTICA DE UM CONTROLADOR PID COM ANTI WIN-UP.** Em: *XXXIX Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia - COBENGE 2011*, 2011.
- **Marco Antonio de Souza Leite Cuadros** ⇔ **Luiz Alberto Pinto** (4.0)
- LUCAS DE OLIVEIRA SOARES ; LUIZ ALBERTO PINTO ; MARCO ANTONIO DE SOUZA LEITE CUADROS. **Aplicação de Aprendizagem de Máquina para Identificar Motores com Fuga a Terra em Sistemas de Neutro Aterrado com Resistor de Alto Valor.** Em: *XV Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente*, v. 1, 2022. [<doi>](#)
 - SOARES, L. O. ; PINTO, L. A. ; CUADROS, M. A. S. L.. **Uma Arquitetura de Sistema Embarcado Utilizando técnicas de Deep Learning e Sinais de Vibração para Diagnóstico de Falhas em Rolamentos de Motores Elétricos.** Em: *XV Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente*, v. 1, 2022. [<doi>](#)

3. MALHEIROS ALVES, CAIO MARCOS ; PINTO, LUIZ ALBERTO ; DE SOUZA LEITE CUADROS, MARCO ANTÔNIO ; MAIA DE ALMEIDA, GUSTAVO. **Classificação de Defeitos em Rolamentos de Motores Elétricos utilizando Redes Convolucionais Compactas para Sistemas Embarcados**. Em: *XXIII Congresso Brasileiro de Automática (CBA 2020)*, v. 2, 2020. [<doi>](#)
 4. de Almeida, Gustavo Maia; Cuadros, M. A. S. L. ; PINTO, L. A. ; ALVES, C. M. M.. **Utilização De CNNs E Sistemas Embarcados Para Classificação De Defeitos Em Rolamento De Motores Elétricos**. Em: *XV Encontro Anual de Computação (EnAComp)*, v. 1, p. 109-117, 2020.
- **Marco Antonio de Souza Leite Cuadros** ⇔ **Cassius Zanetti Resende** (2.0)
 1. de Almeida, Gustavo Maia; Cuadros, M. A. S. L. ; AMARAI, ROGERIO PASSOS P. ; GAMARRA, D. F. T. ; FARIA, H. G.. **Fuzzy Trajectory Tracking Controller for Differential Drive Robots**. Em: *INDUSCON 2016 is the 12th IEEE/IAS International Conference on Industry Applications*, 2016.
 2. TOMMASI, E. E. V. ; FARIA, H. G. ; Cuadros, M. A. S. L. ; de Almeida, Gustavo Maia ; RESENDE, C. Z. ; GAMARRA, D. F. T.. **ESTUDO COMPARATIVO DE CONTROLADORES DE SEGUIMENTO DE TRAJETÓRIA PARA ROBÔS DE TRAÇÃO DIFERENCIAL: FUZZY, GANHOS FIXOS E BACKSTEPPING**. Em: *Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente*, p. 588-592, 2015.
 - **Marco Antonio de Souza Leite Cuadros** ⇔ **Daniel Cruz Cavalieri** (1.0)
 1. MACHADO, A. P. F. ; CAVALIERI, D. C. ; CUADROS, M. A. S. L.. **Estimativa de Torque baseado em Modelo Dinâmico de Motores de Indução Trifásicos aplicados a Bombas Centrífugas Submersas Submarinas**. Em: *DINCON 2017 CONFERÊNCIA BRASILEIRA DE DINÂMICA*, 2017.
 - **Marco Antonio de Souza Leite Cuadros** ⇔ **Flávio Garcia Pereira** (1.0)
 1. FRANCE SALAROLLI, PABLO ; BROSEGHINI PIN, LUIZA ; GARCIA PEREIRA, FLÁVIO ; TEIXEIRA DA COSTA, WAGNER ; ANTONIO DE SOUZA LEITE CUADROS, MARCO ; PEIXOTO DERENZI VIVACQUA, RAFAEL. **UMA ABORDAGEM DIDÁTICA DA MODELAGEM DE UMA PLANTA DE NÍVEL UTILIZANDO FACTORY IO, CODESYS E LABVIEW**. Em: *CONGRESSO BRASILEIRO DE EDUCAÇÃO EM ENGENHARIA*, 2021. [<doi>](#)
 - **Marco Antonio de Souza Leite Cuadros** ⇔ **Reginaldo Barbosa Nunes** (1.0)
 1. DA SILVA, JOABE R. ; DE ALMEIDA, GUSTAVO M. ; CUADROS, MARCO ANTONIO DE S. L. ; CAMPOS, HÉRCULES L. M. ; NUNES, Reginaldo B. ; SIMÃO, JOSEMAR ; MUNIZ, Pablo R.. **Recognition of Human Face Regions under Adverse Conditions-Face Masks and Glasses-In Thermographic Sanitary Barriers through Learning Transfer from an Object Detector**. *Machines*. v. 10, p. 43, issn: 2075-1702, 2022. [<doi>](#)

(*) Relatório criado com produções desde 1991 até 2024

Data de processamento: 21/03/2025 16:21:25

Relatório gerado por [scriptLattes V9](#). Os resultados podem ser afetados por possíveis falhas decorrentes de inconsistências no preenchimento dos Currículos Lattes. E-mail de contato: admin@email.com