



Sessão Técnica 2 - Engenharias: Robótica, Sistemas de Automação, Controle e Redes de Energia

Data/Horário: 11/11 às 16h

Chair: Ricardo Franco

[Artigo Completo](#)

Cinemática Inversa Aplicada a Manipulador Robótico a Partir de Coordenadas Capturadas pelo Microsoft Kinect

Flavio Zacca, Luma Oliveira, Gabriel Carvalho, Rogerio Pereira, Wanderson Rainer

REM-CNC Router - CNC multifuncional Fresa e Laser de baixo custo construída reutilizando equipamentos de informática e lixo eletrônico

Edinaldo Cardoso Júnior, Fernando Obana, Max Robert Marinho, Lucas Sperotto, Sara da Silva

[Artigo Curto](#)

Redução de Dimensionalidade para Reconhecimento de Padrões Eletromiográficos de Movimentos dos Dedos da Mão

Ana Cláudia Rezende, Henrique Pires Corrêa, Flávio Henrique Teles Vieira

A Influência da Tensão Elétrica na Qualidade da Solda a Arco Submerso em Chapas Finas

Gustavo de Castro Lopes, Matheus Abdala, Júlio Silva

Aplicação de Simulação Monte Carlo na Análise dos Impactos da Geração Distribuída Sobre um Alimentador Radial

Henrique Pires Corrêa, Flávio Henrique Teles Vieira, Marcelo Stehling de Castro