

Chamada de Trabalhos

Datas Importantes

Submissão de Artigos	26 de Junho de 2016
Notificação de Aceitação/Rejeição	29 de Julho de 2016
Submissão da Versão Final	02 de Setembro de 2016
III WTDR / III CTDR	09 de Outubro de 2016

Sobre o WTDR

WTDR-2016 é parte do ROBOTICA 2016, que será realizado no CECON-PE em Recife, Pernambuco, de 08 a 12 de Outubro de 2016.

WTDR é uma oportunidade para estudantes de Mestrado e Doutorado no Brasil apresentarem seus trabalhos em desenvolvimento ou pesquisas recentemente concluídas junto a pesquisadores renomados da área de robótica.

O WTDR visa, portanto:

- Oferecer uma oportunidade de troca mútua de conhecimentos e experiências entre seus participantes, permitindo uma discussão sobre o estado corrente das pesquisas do aluno e sobre o direcionamento futuro destas;
- Oferecer um suporte para a comunidade acadêmica e para os trabalhos de pesquisa em pós-graduação, bem como incentivar o espírito de colaboração e intercâmbio de conhecimentos nas pesquisas;
- Contribuir para os objetivos gerais da conferência principal, o ROBOTICA, de modo a promover uma maior integração de alunos de pós-graduação com professores e pesquisadores que atuam na área, bem como, incentivar a participação de alunos de pós-graduação em eventos e conferências;
- Contribuir para aumentar a visibilidade dos trabalhos em desenvolvimento pela academia, seja junto à própria comunidade acadêmico-científica, como também junto à comunidade industrial.

Sobre o CTDR

CTDR-2016 é um evento bianual conjunto com o WTDR-2016. Os principais objetivos do CTDR são divulgar e premiar os melhores trabalhos acadêmicos em Robótica concluídos em universidades brasileiras entre Outubro de 2014 e Outubro de 2016. Os trabalhos submetidos ao CTDR devem conter trabalhos concluídos, com resultados concretos e avaliação dos mesmos. Os trabalhos selecionados serão apresentados e julgados durante o ROBOTICA 2016. Observe que, na fase de submissão, o objeto de avaliação será o artigo; enquanto durante a conferência, o objeto de avaliação para julgamento será a Dissertação/Tese completa (a ser submetida caso o artigo seja aceito).

Principais Tópicos de Interesse

- Visão computacional em robótica e automação;
- Controle de robôs e tarefas robóticas;
- Arquiteturas e implementação de comportamentos deliberativos, reativos ou híbridos para robôs;
- Aplicações industriais para robôs e sistemas autônomos;
- Modelagem e interpretação de dados de sensores;
- Integração e fusão de sensores e de informações;
- Percepção: Análise de cenas 3D, descrição e modelagem do ambiente, reconhecimento de padrões;
- Técnicas robustas de I.A. e de sensoriamento (p.ex. modelagem da incerteza, robustez a ruídos e imprecisão);
- Programação de robôs (p.ex. programação "on-line" e "off-line", sistemas dinâmicos orientados a eventos, lógica nebulosa);

- Sistemas multirrobóticos e sistemas multiagentes, cooperação e colaboração entre robôs;
- Sistemas CAD/CAM para robótica;
- Ferramentas de simulação e de visualização para robôs e aplicações robóticas;
- Sistemas robóticos de teleoperação e de telepresença;
- Robôs e dispositivos robóticos microeletromecânicos;
- Arquiteturas de controle robótico e "frameworks" para projetos em robótica (p.ex. Engenharia de Software para robótica);
- Planejamento, comunicação, adaptação e aprendizado para robôs;
- Projeto mecânico de robôs;
- Futebol de robôs;
- Robótica evolutiva;
- Robôs aplicados à área médica (p.ex. em cirurgias e para a reabilitação);
- Micro/nano robôs, novos dispositivos e materiais para robôs;
- Reconhecimento e síntese de voz e de linguagem natural para aplicações robóticas;
- Aspectos educacionais em robótica (p.ex. ensino de robótica e robótica no ensino);
- Arquiteturas computacionais para sistemas robóticos;
- Redes de sensores e arquiteturas de embarcadas de hardware e software para robótica;
- Autolocalização, mapeamento e navegação;
- Sistemas multirrobóticos;
- Veículos aéreos robotizados;
- Plataformas de robôs móveis;
- Robôs submarinos e robôs aquáticos;
- Projeto, desenvolvimento, implementação e aplicações da robótica;
- Demais tópicos relacionados à área de Robótica.

Submissão

Artigos submetidos ao WTDR/CTDR podem ser escritos em Inglês ou Português e não devem exceder 10 páginas (WTDR) ou 12 páginas (CTDR), incluindo título, resumo, tabelas, figuras e referências. Artigos que não respeitarem o número máximo de páginas, de acordo com cada categoria, serão rejeitados. Os artigos devem estar formatados conforme padrão adotado para as "Lecture Notes" da Springer-Verlag. Mais informações em <http://www.springer.com/computer/lncs?SGWID=0-164-6-793341-0>

Artigos submetidos ao WTDR devem apresentar pesquisas com uma motivação adequada, revisão bibliográfica e metodologia. Resultados (ao menos preliminares) são desejáveis, mas não são necessários. Ao CTDR, por sua vez, espera-se a submissão de trabalhos finalizados, com resultados finais e conclusões.

Os artigos devem incluir as seguintes informações na primeira página após o resumo: nível do estudante (Mestrado ou Doutorado) e data esperada (WTDR) ou efetiva (CTDR/WTDR) de conclusão do curso de pós-graduação. Os autores devem também indicar na primeira página se a submissão do artigo deve ser considerada para o CTDR. Além disso, deve incluir o nome do orientador (e coorientador se houver) como coautor do trabalho.

Submissões que não seguirem as normas estão sujeitas a exclusão do processo de revisão. Apenas arquivos em formato PDF serão aceitos.

Os artigos devem ser submetidos por meio do sistema JEMS: <https://submissoes.sbc.org.br/>

Os artigos podem ser aceitos para apresentação oral ou pôster. Todos os artigos aceitos para o WTDR/CTDR serão publicados em CD-ROM.

Pelo menos um dos autores de cada artigo aceito deve se inscrever e participar da conferência para apresentar seu trabalho. Recomenda-se que os estudantes apresentem seu trabalho, uma vez que a participação no ROBOTICA será uma valiosa experiência.

Comitê de Organização WTDR/CTDR

Fernando Santos Osório (Universidade de São Paulo – USP / São Carlos)

Roseli Aparecida Francelin Romero (Universidade de São Paulo – USP / São Carlos)

Tatiana de Figueiredo Pereira Alves Taveira Pazelli (Universidade Federal de São Carlos - UFSCar)

