

1) Dados sobre o Aluno e Curso Atual

**Nome Completo, Idade, Universidade onde fez a Graduação e Curso de Graduação
Nível do Curso na USP (Mestrado ou Doutorado), Ano de Ingresso no Curso**

Francisco de Souza Júnior; 24 anos; Ribeirão Preto-Barão de Mauá 2004-2007

2) Título da Proposta de Dissertação (Mestrado) ou de Tese (Doutorado)

Mestrado: Validação e implementação do modelo de partição no gráfico afixo de dados dinâmicos.

3) Você possui uma bolsa de estudos? De qual órgão de financiamento? Se não possui uma bolsa, você possui alguma atividade remunerada para o seu sustento?

Sim, INCT/CAPES

4) Qual é o Tema Abordado na Pesquisa? Descrever de modo resumido e em uma linguagem mais acessível (que possa ser lida por pessoas sem um conhecimento mais aprofundado da área pesquisada) qual é o tema da pesquisa.

Unir uma câmera a um sensor laser.

5) Qual(is) o(s) objetivo(s) principal(is) a ser(em) alcançado(s)?

É ter essas duas informações relacionadas como distância de objetos e cálculos.

6) Quais são as principais aplicações imediatas dos resultados desta pesquisa?

Fazer um sistema mais robusto em seu sistema.

7) Quais são as possíveis aplicações futuras dos resultados desta pesquisa?

Poder ser usado para fundir mais sensores, não só laser. Ter mais informações através de lasers.

8) Qual o impacto deste trabalho junto a sociedade em geral? O que poderá mudar em nossas vidas a introdução de novas tecnologias derivadas deste trabalho?

Diminuir os acidentes, diminuir o gasto de tempo.

9) Em relação a outras iniciativas nacionais e internacionais, como se situa a seu trabalho?

Em relação a elas estamos atrasados, porém as nacionais estão igual a nós.

10) Você já apresentou este trabalho em algum evento (congresso, seminário, etc). Onde e quando?

Não.

11) O que você pretende fazer quando concluir o seu trabalho atual de pesquisa?

Ser professor em uma universidade.

12) O que motivou você a escolher a robótica como tema de pesquisa?

Legal, interessante a robótica, você vê suas aplicações serem realizadas. Exemplo: robô que programamos e depois podemos ver essas realizações.