



DINCON 2019

CONFERÊNCIA BRASILEIRA DE DINÂMICA, CONTROLE E APLICAÇÕES
25 de novembro a 27 de novembro de 2019 – São Carlos/SP

Caderno de Programa



Apoio:





DINCON 2019

CONFERÊNCIA BRASILEIRA DE DINÂMICA, CONTROLE E APLICAÇÕES
25 de novembro a 27 de novembro de 2019 – São Carlos/SP

DINCON

Prezados Conferecistas,

A XIV edição da Conferência Brasileira de Dinâmica, Controle e Aplicações (DINCON 2019) ocorrerá de 25 a 27 de novembro de 2019 no Campus de São Carlos da Universidade de São Paulo. A coordenação da organização do evento ficou com a Escola de Engenharia de São Carlos - EESC em parceria com o Instituto de Ciências Matemáticas e Computação – ICMC com o apoio do IFBA – Instituto Federal da Bahia – Campus Eunápolis. A conferência teve o apoio da SBMAC, SBA, ABCM, INCT-SAC e financiamento parcial da FAPESP, CNPq, EESC, ICMC e IFBA.

O DINCON é um evento de perfil inter/multidisciplinar com o objetivo de proporcionar um ambiente propício à interação entre engenheiros, matemáticos, físicos, químicos, biólogos e outros profissionais que tenham seus focos de interesse voltados para o desenvolvimento de teorias não tradicionais de dinâmica e estratégias não convencionais de controle, bem como suas aplicações em ciência e tecnologia.

A abertura do evento será no Anfiteatro Luiz Gastão de Castro Lima na EESC às 9:00h. As inscrições serão realizadas no Espaço Primavera, embaixo do Prédio E1 da EESC, que fica ao lado dos anfiteatros. O evento este ano traz 6 plenárias com pesquisadores renomados internacionalmente, 2 minicursos, 5 minisimpósios, 12 sessões técnicas (apresentações orais de 12 a 15 min) e 3 sessões de poster.

As sessões de poster ocorrerão durante o coffee-break. A sessão de posters #1 está programada para a segunda-feira e inicia às 10h30 no coffee-break da manhã. Às 11h30, a sessão é interrompida e retorna às 15h no coffee-break da tarde. Os autores deverão pendurar os posters cedo, antes do início da sessão. Os posters deverão permanecer todo o dia em exposição e deverão ser retirados após o término da sessão às 16h. O expositor deverá estar presente durante os dois horários de coffee-break. As sessões de poster #2 e #3 estão programadas respectivamente para a terça-feira e quarta-feira, seguindo as mesmas regras da sessão #1.

Os autores que estão programados para apresentarem seus artigos oralmente em sessão técnica, opcionalmente poderão também expor um poster durante as sessões de poster no mesmo dia da apresentação técnica. Haverá espaço indicado para estes artigos.

Na segunda-feira estamos organizando um happy-hour, por adesão, em local a ser definido para proporcionar um ambiente descontraído de interação e discussões. Na terça-feira teremos um jantar, por adesão, no Espaço Sete, Rua Sete de Setembro, 1447.

Os organizadores do evento desejam uma ótima estadia em São Carlos e esperam que os trabalhos sejam produtivos durante o DINCON 2019.

Comissão Organizadora



DINCON 2019

CONFERÊNCIA BRASILEIRA DE DINÂMICA, CONTROLE E APLICAÇÕES
25 de novembro a 27 de novembro de 2019 – São Carlos/SP

Programação Geral do Evento

	25 nov. 2019			26 nov. 2019			27 nov. 2019		
08:30 - 09:00	Inscrições			Minicurso 1	Minicurso 2		Minicurso 1	Minicurso 2	
09:00 - 09:30	Abertura								
09:30 - 10:30	Plenária 1 Prof. Yamir Moreno			Plenária 3 Prof. Hsiao-Dong Chiang			Plenária 5 Prof. Anna Zakharova		
10:30 - 11:30	Sessão Posters 1 Coffee Break			Sessão Posters 2 Coffee Break			Sessão Posters 3 Coffee Break		
11:30 - 12:45	Sessão Técnica 1	Sessão Técnica 2	Mini Simpósio 1	Sessão Técnica 5	Sessão Técnica 6	Mini Simpósio 3	Sessão Técnica 9	Sessão Técnica 10	Mini Simpósio 5 Parte 1
12:45 - 14:00	Almoço			Almoço			Almoço		
14:00 - 15:00	Plenária 2 Prof. Tiago Roux Oliveira			Plenária 4 Prof. José Manoel Balthazar			Plenária 6 Prof. Hildebrando Munhoz Rodrigues		
15:00 - 16:00	Sessão Posters 1 Coffee Break			Sessão Posters 2 Coffee Break			Sessão Posters 3 Coffee Break		
16:00 - 17:15	Sessão Técnica 3	Sessão Técnica 4	Mini Simpósio 2	Sessão Técnica 7	Sessão Técnica 8	Mini Simpósio 4	Sessão Técnica 11	Sessão Técnica 12	Mini Simpósio 5 Parte 2
17:15 - 18:15	Minicurso 1	Minicurso 2		Minicurso 1	Minicurso 2		Encerramento		
	Happy Hour			Jantar de confraternização					

O evento ocorrerá nas dependências da Escola de Engenharia de São Carlos (EESC) e do Instituto de Ciências Matemáticas e Computação (ICMC). A cor na programação acima identifica o local do evento de acordo com a tabela ao lado. Todos os mini simpósios ocorrerão no ICMC.

Anfiteatro Luiz Gastão de Castro Lima – EESC

Anfiteatro Luiz Gastão de Castro Lima - EESC

Espaço Primavera - EESC

Espaço Primavera - EESC

Anfiteatro Jorge Caron - EESC

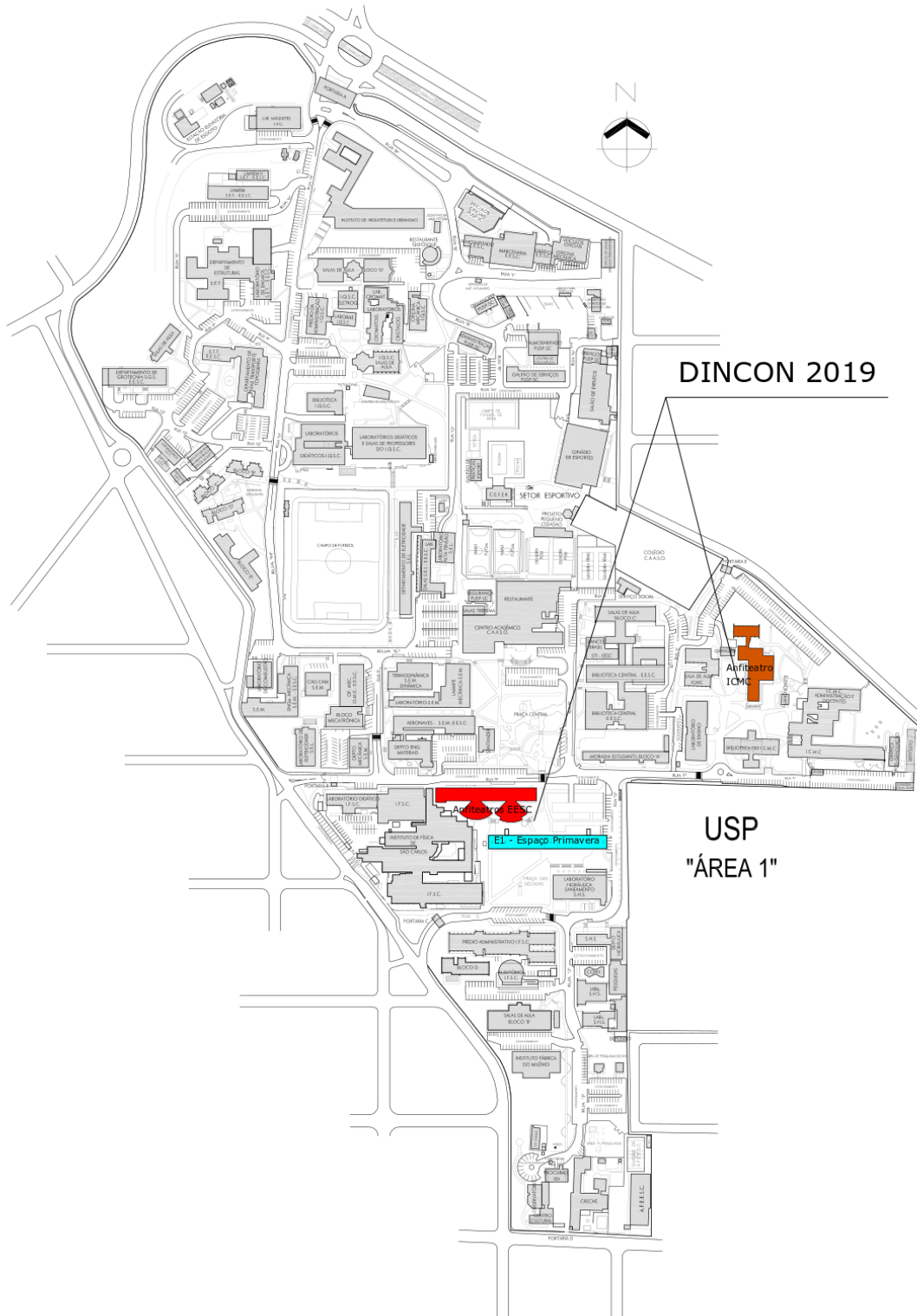
Anfiteatro Luiz Favaro -ICMC



DINCON 2019

CONFERÊNCIA BRASILEIRA DE DINÂMICA, CONTROLE E APLICAÇÕES
25 de novembro a 27 de novembro de 2019 – São Carlos/SP

Mapas





DINCON 2019

CONFERÊNCIA BRASILEIRA DE DINÂMICA, CONTROLE E APLICAÇÕES
25 de novembro a 27 de novembro de 2019 – São Carlos/SP

Plenárias

Plenária 1 - Synchronization of Phase Oscillators in Complex Networked Systems

Dr. Yamir Moreno

Professor of Physics at the Department of Theoretical Physics of the University of Zaragoza and Director of the Institute for Biocomputation and Physics of Complex Systems at the same institution.

Plenária 2 - Controle Extremal para Sistemas Descritos por Equações Diferenciais Parciais e suas Aplicações

Dr. Tiago Roux de Oliveira

Associate Professor with the Department of Electronics and Telecommunication Engineering (DETEL) and a Researcher with the Post-Graduation Program of Electronics Engineering (PEL), UERJ.

Plenária 3 – Title: TRUST-TECH: A Novel and Flexible Paradigm for Nonlinear Optimization and its Applications

Dr. Hsiao-Dong Chiang

*Professor of Electrical Engineering at Cornell University, Ithaca, NY.
Founder and President of Bigwood Systems Inc. (BSI)*

Plenária 4 – Recent trends on nonlinear dynamics and control of an emergent complex electro mechanical system from Micro and Nano structures to large space structures

Dr. José Manoel Balthazar

Professor at UNESP

Plenária 5 – Control of Neural Networks by Weak Multiplexing

Dra. Anna Zakharova

Technische Universität Berlin

Plenária 6 – Synchronization and Applications

Dr. Hildebrando Munhoz Rodrigues

ICMC-USP Emeritus Professor.



DINCON 2019

CONFERÊNCIA BRASILEIRA DE DINÂMICA, CONTROLE E APLICAÇÕES
25 de novembro a 27 de novembro de 2019 – São Carlos/SP

Minicursos

Minicurso 1 - Modelagem Dinâmica, Controle e Guiamento de Multicópteros

Prof. Davi Antônio dos Santos

ITA – Instituto Tecnológico de Aeronáutica

Local: Anfiteatro Luiz Gastão de Castro Lima – EESC

25/11/2019 – 17:15 – 18:15

26/11/2019 – 8:30 – 9:30 e 17:15 – 18:15

27/11/2019 - 8:30 – 9:30

Este minicurso trata de veículos aéreos atuados por múltiplos rotores elétricos, tripulados ou não, aqui chamados de multicópteros. Esses veículos têm como características mais relevantes, além do fato de serem elétricos, a sua capacidade de pousar e pousar/decolar verticalmente. Os multicópteros são representados principalmente pelos drones e aeronaves eVTOL (electric Vertical Take-off and Landing) e podem ter desenhos variados, a depender da quantidade de rotores, da possibilidade ou não de vetorização e da existência de outros elementos geradores passivos de força de sustentação (por exemplo, um balão aeroestático ou asas fixas). O propósito deste minicurso é oferecer uma breve introdução à modelagem dinâmica, bem como ao projeto de leis de controle e guiamento de multicópteros. A exposição da parte referente à modelagem se baseará na abordagem Newton-Euler e considerará exemplos contendo rotores fixos, vetoráveis, além da geração estática de sustentação por um balão de hélio. A parte referente ao controle será separada em três subpartes organizadas hierarquicamente. A primeira subparte, no nível mais próximo dos atuadores, é a chamada alocação de controle. Sua função é distribuir comandos entre os atuadores disponíveis de forma a realizar a força e o torque resultantes demandados pelas leis de controle de voo. A segunda são as leis de controle de voo em si, cuja função é conferir o desempenho dinâmico desejado. Por fim, a terceira subparte é o guiamento. Sua função é gerar comandos de posição e proa para as leis de controle de voo de forma que essas gerem comandos de força e torque realizáveis pelo alocador de controle. A teoria será ilustrada com simulações em MATLAB.

Minicurso 2 - Uncertainty Quantification in Computational Predictive Science

Prof. Americo Cunha Jr.

UERJ – Universidade do Estado do Rio de Janeiro

Local: Anfiteatro Jorge Caron – EESC

25/11/2019 – 17:15 – 18:15

26/11/2019 – 8:30 – 9:30 e 17:15 – 18:15

27/11/2019 - 8:30 – 9:30

Computational predictive models are standard tools for analysis of complex systems. However, due to variabilities on their parameters and, possible wrong assumptions made on their conception, they are uncertain with respect to the real system. The first source of uncertainty is inherent to measurements limitations, material variabilities, etc. Meanwhile, the second type is essentially due to lack of knowledge about the underlying governing laws. Uncertainty Quantification (UQ) is a multi-disciplinary area that deals with quantitative characterization and reduction of uncertainties in applications, which is extremely necessary to give robustness to computational forecasts. This short course covers the basic UQ vocabulary; basic notions on probability and statistics; some approaches to model uncertainties; the main uncertainty propagation techniques. Computer activities are developed in parallel to theoretical expositions, as a way to give a hands-on tone to the course.



DINCON 2019

CONFERÊNCIA BRASILEIRA DE DINÂMICA, CONTROLE E APLICAÇÕES
25 de novembro a 27 de novembro de 2019 – São Carlos/SP

Mini Simpósios

Mini Simpósio 1 - Stability and its consequences in low and high-dimensional dynamical systems

Organizadores: *Everton S Medeiros, Iberê L Caldas*

25/11/2019 - 11:30 – 12:45

Local: Anfiteatro Luiz Favaro - ICMC

11:30 - 11:45	<i>Real-time Vulnerability of Synchronization in Ecological Networks</i> <i>Everton S Medeiros, Iberê L Caldas, Ulrike Feudel</i> <i>Institute of Physics, University of São Paulo</i> <i>Institute for Chemistry and Biology of the Marine Environment, Carl von Ossietzky University of Oldenburg, Oldenburg, Germany</i>
11:45 - 12:00	Inhomogeneous synchronized states in the Kuramoto--Sakaguchi model with identical oscillators symmetrically coupled <i>Rene O. Medrano-T</i> <i>Depto. de Física Universidade Federal de São Paulo - Campus Diadema, Diadema, Brazil</i>
12:00 - 12:15	Stability of a network of identical phase oscillators <i>Antonio Mihara</i> <i>Depto. de Física Universidade Federal de São Paulo - Campus Diadema, Diadema, Brazil</i>
12:15 - 12:30	Chaotic diffusion for a family of area preserving mappings <i>Edson Denis Leonel</i> <i>Departamento de Física, Universidade Estadual Paulista (UNESP), 13506-900, Rio Claro-SP, Brazil</i>

Mini Simpósio 2 - Space Dynamics

Organizadores: *Othon Cabo Winter, Elbert Macau, Antonio F. B. A. Prado*

25/11/2019 - 16:00 – 17:45

Local: Anfiteatro Luiz Favaro - ICMC

16:00 - 16:15	<i>Características da superfície e da dinâmica nas vizinhanças do alvo da missão aster</i> <i>Othon Winter, Giulia Valvano, Tamires Moura, Rafael Sfair, Gabriel Borderes-Motta, André Amarante</i> <i>Faculdade de Engenharia, UNESP, Guaratinguetá, SP</i> <i>Universidad Carlos III de Madrid, Leganes, Espanha</i> <i>Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia de São Paulo, IFSP, Cubatão, SP</i>
16:15 - 16:30	<i>Pontos de equilíbrio lagrangiano em sistemas estelares binários</i> <i>Gerson de Oliveira Barbosa, Elbert Einstein N. Macau, Othon Cabo Winter, Antonio F B A Prado</i> <i>INPE, São José dos Campos, Brazil</i> <i>Unifesp, São José dos Campos, Brazil</i> <i>FEG-Unesp, Guaratinguetá, Brazil</i>
16:30 - 16:45	<i>A procedure for computing optimal low-thrust trajectories</i> <i>Sandro da Silva Fernandes, Francisco das Chagas Carvalho</i> <i>Instituto Tecnológico de Aeronáutica</i> <i>Instituto Nacional de Pesquisas Espaciais</i>
16:45 - 17:00	<i>Transfers between elliptic low earth orbit to elliptic low moon orbit</i> <i>Luiz Arthur Gagg Filho¹, Sandro da Silva Fernandes²</i> <i>1 Departamento de Mecânica de Voo, ITA, São José dos Campos, SP</i> <i>2 Departamento de Matemática, ITA, São José dos Campos, SP</i>
17:00 – 17:15	<i>Earth-moon bi-impulsive trajectories based on the planar elliptic restricted three-body problem</i> <i>Luiz Arthur Gagg Filho, Sandro da Silva Fernandes</i> <i>Departamento de Mecânica de Voo, ITA, São José dos Campos, SP</i> <i>Departamento de Matemática, ITA, São José dos Campos, SP</i>
17:15 – 17:30	<i>Mapeamento das ressonâncias de corrotação e lindblad com análise espectral</i> <i>Nelson Callegari Jr</i> <i>Instituto de Geociências e Ciências Exatas. Unesp, Rio Claro, SP</i>



DINCON 2019

CONFERÊNCIA BRASILEIRA DE DINÂMICA, CONTROLE E APLICAÇÕES
25 de novembro a 27 de novembro de 2019 – São Carlos/SP

Mini Simpósios

Mini Simpósio 3 - Nonlinear Analysis of Electrical Power Systems

Organizadores: Rodrigo A. Ramos, Luís F. C. Alberto

26/11/2019 - 11:30 – 12:45

Local: Anfiteatro Luiz Favaro - ICMC

11:30 - 11:45	<i>On-Line Transient Stability Assessment and Enhancement of 14,500-bus Power Systems</i> Dr. Hsiao-Dong Chiang School of ECE, Cornell University
11:45 - 12:00	<i>Equivalence between geometric and optimization approaches on computing the power system closest bifurcation</i> Lucas S. Neves, Luís F. C. Alberto Departamento de Engenharia Elétrica e de Computação Escola de Engenharia de São Carlos, USP, São Carlos, SP
12:00 - 12:15	<i>A Trajectory Sensitivity Method for Parameter Estimation to Improve the Accuracy of Power System Models</i> Tatiane Cristina da Costa Fernandes, Edson Luis Geraldi Jr. and Rodrigo Andrade Ramos Departamento de Engenharia Elétrica e de Computação Escola de Engenharia de São Carlos, USP, São Carlos, SP
12:15 - 12:30	<i>Hybrid Parameter Estimation Method for Load Model Disturbed by OLTC</i> Gabriel José Negrelli Gomes, Elmer Pablo Tito Cari Departamento de Engenharia Elétrica e de Computação Escola de Engenharia de São Carlos, USP, São Carlos, SP

Mini Simpósio 4 - Dinâmica do Meio-Ambiente e suas Consequências

Organizadores: Elbert E. N. Macau, Luciana R. Londe

26/11/2019 - 16:00 – 17:45

Local: Anfiteatro Luiz Favaro - ICMC

16:00 - 16:15	<i>Extremos climáticos – como melhor prevê-los?</i> Gilvan Sampaio Centro de Previsão de Tempo e Estudos Climáticos, Cachoeira Paulista-SP, Brasil
16:15 - 16:30	<i>Dinâmica de Eventos Extremos e a Seca Excepcional de 2014 do Sudeste do Brasil</i> Elbert E. N. Macau Universidade Federal de São Paulo – UNIFESP, São José dos Campos, SP, Brasil
16:30 - 16:45	<i>Modelagem da dinâmica do fogo na vegetação e suas relações com fatores climáticos e ambientais</i> Manoel Cardoso Centro de Ciência do Sistema Terrestre, Instituto Nacional de Pesquisas Espaciais, São José dos Campos SP
16:45 - 17:00	<i>Clima, desenvolvimento, vulnerabilidade e desastres: relações em teia, impactos em cadeia</i> Luciana R. Londe Cemaden, São José dos Campos, Brazil



DINCON 2019

CONFERÊNCIA BRASILEIRA DE DINÂMICA, CONTROLE E APLICAÇÕES
25 de novembro a 27 de novembro de 2019 – São Carlos/SP

Mini Simpósios

Mini Simpósio 5 - Stochastic Tools for Diagnosis and Control of Dynamical Systems with Applications in Engineering and Biomedical Sciences

Organizadores: Americo Cunha Jr, Samuel da Silva, Paulo S. Varoto

27/11/2019 - 11:30 – 13:00 e 16:00 – 17:45

Local: Anfiteatro Luiz Favaro - ICMC

11:30 - 11:45	<i>Model-Free Stochastic Extremum Seeking for Neuromuscular Electrical Stimulation of Stroke Patients</i>
	<i>Tiago Roux Oliveira</i> <i>UERJ – Universidade do Estado do Rio de Janeiro</i>
11:45 - 12:00	<i>Flight Control and Uncertainty Quantification of a Hexa-Rotor Airship</i>
	<i>Davi Antônio dos Santos</i> <i>ITA – Instituto Tecnológico de Aeronáutica</i>
12:00 - 12:15	<i>Polynomial Chaos as a Tool in Robust and Stochastic Control</i>
	<i>Diego Colón</i> <i>USP – Universidade de São Paulo</i>
12:15 - 12:30	<i>Inference of Dynamical Systems Evolution Laws from Raw Data</i>
	<i>Diego Mattos</i> <i>UERJ – Universidade do Estado do Rio de Janeiro</i>
12:30 – 12:45	<i>Bayesian Inference of Model Discrepancy in Epidemiological Systems</i>
	<i>Michel Tosin</i> <i>Universidade do Estado do Rio de Janeiro</i>
16:00 - 16:15	<i>Sensitivity Analysis and Uncertainty Quantificatin on a Piezometaelastic Structure for Passive Vibration Control and Energy Harvesting</i>
	<i>Letícia H. Maki</i>
16:15 - 16:30	<i>Metamodeling Techniques for Robust Design and Multiobjective Optimization of Energy Harvesting Resonant Devices</i>
	<i>Paulo H. Martins</i> <i>USP – Universidade de São Paulo</i>
16:30 - 16:45	<i>Uncertainty Quantification in MDOF Piezoelectric Vibration Energy Harvesters</i>
	<i>Paulo Sérgio Varoto</i> <i>USP – Universidade de São Paulo</i>
16:45 - 17:00	<i>Multiple Stochastic Volterra Models for Damage Detection</i>
	<i>Luis Gustavo G. Villani</i> <i>UNESP – Universidade Estadual Paulista, Ilha Solteira</i>



Sessões Técnicas

Sessão Técnica 1 - Sistemas Caóticos

Chair: Américo Cunha Jr

25/11/2019 – 11:30 – 12:45

Local: Anfiteatro Luiz Gastão de Castro Lima

11:30 - 11:45	#1613	<i>Chaotic attractors in the discontinuous dissipative standard mapping</i>
		<i>Rodrigo M. Perre, J. A. Méndez-Bermúdez, Edson D. Leonel, Juliano A. de Oliveira</i>
11:45 - 12:00	#1654	<i>Criptografia de imagens baseada em computação flexível de sistemas caóticos</i>
		<i>Rafael Cassemiro Gonzalez, Erivelton Geraldo Nepomuceno</i>
12:00 - 12:15	#1673	<i>Convergence to steady state on a perturbed logistic-like map</i>
		<i>Anderson A. A. da Silva, Edson D. Leonel e Juliano A. de Oliveira</i>
12:15 - 12:30	#1957	<i>Employing 0-1 test for chaos to characterize the chaotic dynamics of a generalized Gauss iterated map</i>
		<i>Michel Tosin, Marcos Vinicius Issa, Diego Matos, Alexandre do Nascimento Americo Cunha Jr</i>

Seção Técnica 2 - Sistemas Elétricos de Potência I

Chair: Carlos Dias Maciel

25/11/2019 – 11:30 – 12:45

Local: Anfiteatro Jorge Caron - EESC

11:30 - 11:45	#1488	<i>An Inexact Newton-Raphson Optimal Multiplier Method for Ill-Conditioned Power Flow</i>
		<i>Matheus Maia Roque, José Eduardo Onoda Pessanha</i>
11:45 - 12:00	#1582	<i>Comparison of Reliability Analysis Regression Methods for Failures in Distribution Systems associated with weather events</i>
		<i>Matheus de Souza Sant'Anna Fogliatto, Carlos Dias Maciel, Michel Bessani</i>
12:00 - 12:15	#1633	<i>Sincronização e Estabilidade em SEP: Uma Análise Crítica de Metodologias de Estudo</i>
		<i>Jéssica Glória Jorge Batista, Luís Fernando Costa Alberto</i>
12:15 - 12:30	#1954	<i>Application and Comparison of Numerical Optimization Methods applied to Power System State Estimation</i>
		<i>Julio Augusto Druzina Massignan, João Bosco Augusto London Junior e Rafael Bernardo Zanetti Cirino</i>



DINCON 2019

CONFERÊNCIA BRASILEIRA DE DINÂMICA, CONTROLE E APLICAÇÕES
25 de novembro a 27 de novembro de 2019 – São Carlos/SP

Seção Técnica 3 - Dinâmica Não Linear

Chair: Francisco Aparecido Rodrigues

25/11/2019 – 16:00 – 17:15

Local: Anfiteatro Luiz Gastão de Castro Lima

16:00 - 16:15	#1499	<i>Análise dinâmica do modelo neuronal de Hindmarsh-Rose</i>
		<i>Raildo Santos de Lima, Fábio Roberto Chavarette</i>
16:15 - 16:30	#1530	<i>A method for obtaining dispersion relationships of waves in longitudinally stiffened cylindrical shells</i>
		<i>Luis Paulo M. Lima, Amarildo T. Paschoalini, Márcio A. Bazani</i>
16:30 - 16:45	#1620	<i>Power laws in the dissipative Chirikov standard mapping</i>
		<i>Cleber C. Bueno, André L. P. Livorati, Edson D. Leonel, Juliano A. de Oliveira</i>
16:45 - 17:00	#1690	<i>Um estudo da dinâmica do mapa Hassell com perturbação paramétrica</i>
		<i>Leonardo de Souza Nunes, Edson D. Leonel e Juliano A. de Oliveira</i>

Seção Técnica 4 - Teoria de Controle

Chair: Marco Terra

25/11/2019 – 16:00 – 17:15

Local: Anfiteatro Jorge Caron - EESC

16:00 - 16:15	#1503	<i>Sobre a Existência de Soluções para Problemas de Controle Ótimo Minimax</i>
		<i>Iguer Luis Domini dos Santos</i>
16:15 - 16:30	#1486	<i>Stabilization of discrete time linear systems with varying sampling rates via a state feedback controller</i>
		<i>Fernando Pazos, Anibal Zanini e Amit Bhaya</i>
16:30 - 16:45	#1605	<i>Projeto de controlador robusto chaveado com custo garantido para sistemas lineares incertos</i>
		<i>Jady C. Peres, Igor T. M. Ramos, Marcelo C. M. Teixeira, Edvaldo Assunção, Rodrigo Cardim</i>
16:45 - 17:00	#1749	<i>Impact of Polytopic Geometry on the Robust State Feedback Controller Design for LPV Systems: A Comparative Study</i>
		<i>Igor P. Vieira, Fernando O. Souza, Leonardo A. Mozelli</i>



DINCON 2019

CONFERÊNCIA BRASILEIRA DE DINÂMICA, CONTROLE E APLICAÇÕES
25 de novembro a 27 de novembro de 2019 – São Carlos/SP

Sessão Técnica 5 - Dinâmica Espacial

Chair: Othon Cabo Winter

26/11/2019 – 11:30 – 12:45

Local: Anfiteatro Luiz Gastão de Castro Lima

11:30 - 11:45	#1701	<i>Perturbação Gravitacional do Sol sobre Órbitas de Veículos Espaciais ao redor de Vênus</i> <i>Ana Cecilia de Oliveira, Antonio Fernando Bertachini de Almeida Prado, Rita de Cássia Domingos e Denilson Paulo Souza dos Santos</i>
11:45 - 12:00	#1708	<i>Modelagem multicorpos e simulação dinâmica de uma suspensão do tipo Double-Wishbone</i> <i>Lucas São Gregorio Silva, Flávio Yukio Watanabe</i>
12:00 - 12:15	#1716	<i>Análise de trajetórias de Veículos Espaciais em Inclinação Crítica ao redor de Marte</i> <i>Lucas Marim da Silva, Rita de Cássia Domingos, Diogo Merguizo Sanchez, Antonio Fernando Bertachini de Almeida Prado</i>
12:15 - 12:30	#1950	<i>Pontos de Equilíbrio Lagrangiano em Sistemas Estelares Binários</i> <i>Gerson de Oliveira Barbosa, Elbert Einstein N. Macau e Othon Cabo Winter</i>

Sessão Técnica 6 - Robótica Móvel - Dispositivos Aéreos

Chair: Flavio A. Faria

26/11/2019 – 11:30 – 12:45

Local: Anfiteatro Jorge Caron - EESC

11:30 - 11:45	#1718	<i>Formation generation with collision avoidance for a multi-UAV system</i> <i>Angelo Caregnato Neto, Davi Antônio dos Santos</i>
11:45 - 12:00	#1726	<i>Dynamic Modeling and Control of a Balloon Multicopter</i> <i>Jorge Antonio Ricardo Junior, Davi Antônio dos Santos</i>
12:00 - 12:15	#1727	<i>Norm-Optimised Robust SOF Controller Design for a 3-DOF Helicopter</i> <i>Caio de Miranda Boer, Bruno Sereni, Edvaldo Assunção</i>
12:15 - 12:30	#1959	<i>On the selection of membership functions of TS fuzzy models for a commercial quadrotor</i> <i>Rayza Araujo, Leandro J. Elias, Flávio A. Faria e Vilma A. Oliveira</i>



DINCON 2019

CONFERÊNCIA BRASILEIRA DE DINÂMICA, CONTROLE E APLICAÇÕES
25 de novembro a 27 de novembro de 2019 – São Carlos/SP

DINCON

Seção Técnica 7 - Bioengenharia

Chair: *Fabiolo Moraes Amaral*

26/11/2019 – 16:00 – 17:15

Local: Anfiteatro Luiz Gastão de Castro Lima

16:00 - 16:15	#1581	<i>Simulação de tremores parkinsonianos do punho em malha fechada</i>
		<i>Wellington Cassio Pinheiro, Maria Claudia Ferrari de Castro, Luciano Luporini Menegaldo</i>
16:15 - 16:30	#1623	<i>Nonlinear characterization of the Heart Rate Variability in the quantification of the autonomic improvement in Bipolar Disorder</i>
		<i>Michele L Gregorio, Guilherme L L Wazen, Andrew H Kemp, Juliana C Milan-Mattos, Aparecida M Catai, Alberto Porta, Moacir F de Godoy</i>
16:30 - 16:45	#1640	<i>Simulation of impedance based interaction control for robotic neurorehabilitation using a human-exoskeleton interaction model inspired by the human internal model</i>
		<i>Denis Mosconi, Adriano Almeida Gon, calves Siqueira</i>
16:45 - 17:00	#1683	<i>A Robust and Intelligent RISE-based Control for Human Lower Limb Tracking via Neuromuscular Electrical Stimulation</i>
		<i>Héber H. Arcolezi, Willian R. B. M. Nunes, Rafael A. de Araujo, Selene Cerna, Marcelo A. A. Sanches, Marcelo C. M. Teixeira e, Aparecido A. de Carvalho</i>

Seção Técnica 8 - Identificação de Sistemas

Chair: *Carlos Dias Maciel*

26/11/2019 – 16:00 – 17:15

Local: Anfiteatro Jorge Caron - EESC

16:00 - 16:15	#1589	<i>Estimativa de Estado de Carga para baterias de Lítio-Íon baseada no Filtro de Kalman Estendido</i>
		<i>Juliana Cintra Miranda de S. Aranha, Mateus Giesbrecht</i>
16:15 - 16:30	#1608	<i>Algoritmos de Otimização Combinados Aplicados à Identificação de Sistemas</i>
		<i>Ádamo Henrique Rocha de Oliveira, Gideon Villar Leandro</i>
16:30 - 16:45	#1632	<i>Identificação da Dinâmica de um Simulador de Terremoto de Eixo Único por Ajuste Ótimo de Resposta em Frequência</i>
		<i>Arturo de Souza, Mariana Guimarães Marques, Marcelo de Araújo Oliveira e Paulo César Pellanda</i>
16:45 - 17:00	#1675	<i>Aplicação da Transformada Wavelet na filtragem de dados para identificação de uma planta de neutralização de pH</i>
		<i>Rogério Solda, Fernando Fernandes Neto e Claudio Garcia</i>



DINCON 2019

CONFERÊNCIA BRASILEIRA DE DINÂMICA, CONTROLE E APLICAÇÕES
25 de novembro a 27 de novembro de 2019 – São Carlos/SP

DINCON

Sessão Técnica 9 - Sistemas Elétricos de Potência II

Chair: Elmer Pablo Tito Cari

27/11/2019 – 11:30 – 12:45

Local: Anfiteatro Luiz Gastão de Castro Lima

11:30 - 11:45	#1607	Modelagem e Simulação de um Emulador para Turbinas Eólicas utilizando Motor CC
		Maiara Camila Oliveira
11:45 - 12:00	#1686	Estabilidade Transitória e descontinuidades: uma ferramenta híbrida de solução numérica
		Gabriela R. Weigert, Erico Gurski e Raphael A. S. Benedito
12:00 - 12:15	#1961	Análise da Aderência do Modelo de Redes Neurais Artificiais para Previsão de Demanda de Energia Utilizando a Função de Autocorrelação
		Sofia Moreira de Andrade Lopes, Rogério Andrade Flauzino
12:15 - 12:30	#1972	Uma Análise de Identificabilidade Aplicada no Modelo Transitório do Gerador Síncrono
		Taylon Gomes Landgraf, Elmer Pablo Tito Cari e Luís Fernando Costa Alberto

Sessão Técnica 10 - Robótica

Chair: Roseli Aparecida Francelin Romero

27/11/2019 – 11:30 – 12:45

Local: Anfiteatro Jorge Caron - EESC

11:30 - 11:45	#1584	Linearização por Realimentação e compensador UCB para o controle de profundidade do ROV
		Angelo Caregnato Neto, Davi Antônio dos Santos
11:45 - 12:00	#1674	Controle de um Manipulador Flexível utilizando Modos Deslizantes e Redes Neurais Artificiais
		João Lucas Correia Barbosa de Farias, Gabriel da Silva Lima e Wallace Moreira Bessa
12:00 - 12:15	#1689	Geração de Trajetórias Ótimas para o Robô Não Holonômico Usando Programação Dinâmica Diferencial
		Neemias Silva Monteiro, Carlos Andrey Maia, e Vinicius Mariano Gonçalves.
12:15 - 12:30	#1979	Controle de formação de sistemas multiagentes não-holonômicos em topologia fixa com prevenção de colisão
		Raphael Braccialli de Loyola, Bruno Martins Calazans Silva, Gabriel Frutuoso Pereira Araújo, João Yoshiyuki Ishihara e Geovany Araújo Borges



DINCON 2019

CONFERÊNCIA BRASILEIRA DE DINÂMICA, CONTROLE E APLICAÇÕES
25 de novembro a 27 de novembro de 2019 – São Carlos/SP

DINCON

Seção Técnica 11 - Robótica - Manipuladores

Chair: Marco Terra

27/11/2019 – 16:00 – 17:15

Local: Anfiteatro Luiz Gastão de Castro Lima

16:00 - 16:15	#1641	<i>Modelo Cinemático e Dinâmico de um Manipulador 3-GDL</i> <i>Josias Guimarães Batista, Darielson Araújo de Souza, Laurinda Lúcia Nogueira dos Reis e Antônio Barbosa de Souza Júnior</i>
16:15 - 16:30	#1938	<i>Robust Recursive Regulator and H^∞ Controllers Applied on a Dual-Arm Free-Floating Space Manipulator</i> <i>José Nuno Almeida Dias Bueno, Rayza Araújo Bezerra, Valdir Grassi Jr Marco Henrique Terra</i>
16:30 - 16:45	#1949	<i>Controle de Posição de um Manipulador Robótico Atuado por Músculos de Mckibben</i> <i>Vinícius Avelino Sena, Eduardo José Lima II e Marcelo Henrique Souza Bomfim</i>
16:45 - 17:00	#1971	<i>Control of 3-DOF Cooperative Robotic Manipulators</i> <i>Caio Igor Gonçalves Chinelato, Luiz de Siqueira Martins-Filho</i>

Seção Técnica 12 - Controle Aplicado

Chair: Elbert Macau

27/11/2019 – 16:00 – 17:15

Local: Anfiteatro Jorge Caron - EESC

16:00 - 16:15	#1604	<i>Satellite Attitude Control System Simulator Design</i> <i>Luz Carlos Gadelha de Souza</i>
16:15 - 16:30	#1625	<i>Controle por modos deslizantes com compensação fuzzy para sistemas eletro hidráulicos</i> <i>Maria Carolina Albuquerque de Souza Santos, Marcelo Costa Tanaka</i>
16:30 - 16:45	#1663	<i>Controle por Modos Deslizantes de sistemas mecânicos subatuados com compensação por Processo Gaussiano</i> <i>Gabriel da Silva Lima, Wallace Moreira Bessa</i>
16:45 - 17:00	#1678	<i>Controle H^∞ Sensibilidade Mista de um Servomotor Utilizando Arduino</i> <i>Caio Igor Gonçalves Chinelato</i>



Sessões de Poster

Sessão de Posters 1

Chair: *Geraldo Nunes Silva*

25/11/2019 – 10:30 – 11:30 e 15:00 – 16:00

Local: *Espaço Primavera*

#1494	Projeto e Simulação de Controladores Fuzzy para Membros Inferiores Utilizando Estimulação Elétrica Funcional
	Luciano Rezende Fiuza Branco, Renan Fernandes Kozan
#1502	Modelagem de um manipulador paralelo flexível 3RRR com validação experimental
	André Vecchione Segura, Fernanda Thaís Colombo e Máira Martins da Silva
#1504	Sintonia e Avaliação de Controladores PID para uma Planta Piloto de Neutralização de pH
	Manuel Alejandro Pérez Serrano, Victor Daniel Reyes Dreke, Rodrigo Juliani C. G e Claudio Garcia
#1536	Desempenho de um sistema de controle de segunda ordem no grau de naturalidade de vogais sintetizadas
	Giovanna Castilho Davatz, Monike Tsutsumi, Rosiane Yamasaki e Arlindo Neto Montagnoli
#1548	Active Damping of Truss Structure: Implementation of an Integral Force Controller
	Gustavo Luiz C. M. de Abreu, Eduardo Preto, Daiane Sampaio Fernandes
#1551	Controlador Adaptativo Backstepping baseado em Diferenciadores Globais com Ganhos Dinâmicos
	Marcelo Luiz de Carvalho Moura Moreira, Tiago Roux Oliveira, Kurios Iuri Pinheiro de Melo Queiroz
#1606	Deteção de Arritmias em Sinais ECG por meio da Decomposição Empírica de Modo
	Maria Eduarda N. dos Santos, Josué da Silva Souza, Samuel Ribeiro de Abreu, Cleumar da Silva Moreira, Suzete Elida N. Correia
#1611	Desenvolvimento de um sistema aquisitor de sinais cerebrais EEG de baixo custo utilizando plataforma open source
	Eduardo Batistão, Talía Simões dos Santos Ximenes
#1619	High-gain Observer Based Robust Evolving Granular Feedback Linearization
	Anderson Bento, Lucas Oliveira, Valter Leite, Ignacio Rúbio Scola, Fernando Gomide
#1628	Aplicação de Método de Regularização LASSO para Análise Econômica de Otimizadores em Tempo Real



DINCON 2019

CONFERÊNCIA BRASILEIRA DE DINÂMICA, CONTROLE E APLICAÇÕES
25 de novembro a 27 de novembro de 2019 – São Carlos/SP

	Luclecia Campos Silva , Márcio André Fernandes Martins e Karla Patrícia Santos Oliveira Rodriguez Esquerre
#1649	Uma abordagem baseada em programação dinâmica aproximada para o problema de corte de estoque multiperíodo estocástico
	Arthur Hermont Fonseca Murta, Anselmo Ramalho Pitombeira Neto
#1681	Nonlinear gap metric and it is application in a robust LQR problem
	José Luiz Montandon Neto, Thiago Boaventura
#1691	Controlador Robusto Autoajustável para Controle Tolerante a Falhas Híbrido
	Anderson Tiago de Moraes ,Karl Heinz Kienitz
#1693	Comparando a Simulação do Processo de Aeração em diferentes linguagens de Programação e aplicando o método Multigrid
	Daniel Rigoni,Jotair Kwiatkowski Jr, Luciano Kiyoshi Araki
#1694	Robótica cooperativa utilizando controle servo visual
	Neemias Silva Monteiro, Bruno Ferreira Paiva e André Chaves Magalhães
#1709	Modelagem, Controle e Simulação de Quadricópteros
	Fernando Mascagna Bittencourt Lima, Fernando Mascagna Bittencourt Lima e Paulo Sérgio da Silva
#1717	Manobra Agressiva de VANT Quadrotor via Abordagem Baseada em Backstepping
	Jean C. Pereira, Valter J. S. Leite , Guilherme V. Raffo
#1721	Planejamento Multiobjetivo de Redes Wlan Utilizando Algoritmo Evolucionário
	Breno Reims Nogueira Souza, João Antônio de Vasconcelos, Virgílio Henrique dos Santos Gimenes, Wallace da Silva Castro
#1730	Controle para aproximação em rampa íngreme utilizando spoilers como atuador de controle
	Breno de Oliveira e Silva,Karl Heinz Kienitz e Antônio Bernardo Guimarães Neto
#1739	Controle Inteligente de um Manipulador Robótico com Regressão por Processo Gaussiano
	Gabriel de Albuquerque Barbosa Baumann, Gabriel da Silva Lima e Wallace Moreira Bessa



DINCON 2019

CONFERÊNCIA BRASILEIRA DE DINÂMICA, CONTROLE E APLICAÇÕES
25 de novembro a 27 de novembro de 2019 – São Carlos/SP

#1753	Uma Introdução ao Método das Diferenças Finitas: Discretização da Equação do Calor
	Guilherme Augusto Souza da Luz, Simone de Almeida Delphim Leal, Eduardo Rosário e Neylan Leal Dias
#1754	Análise resposta dinâmica de tubulação condutora de fluido com escoamento permanente aplicando variações na geometria
	José Eduardo Gonçalves, Fabricio César Lobato de Almeida
#1936	Crerios para comparação entre Redes Industriais – Ethernet, Controlnet e Devicenet
	Antonio Flávio Monteiro Ponte Neto e Gian Foeger Lim
#1958	Dois exemplos de projeto automático de circuitos combinacionais quânticos
	Fernando Tenório de Miranda Filho, Pedro Paulo Balbi de Oliveira e Pedro Contino Da Silva Costa
#1974	Monitoramento de processos industriais sob o efeito de concept drift utilizando análise externa
	Catherine Salvador Henrique, Patrick Marques Ciarelli, Evandro Ottoni Teatini Salles Celso José Munaro
#1986	Finite element simulation of microswimmers
	Stevens Paz Sánchez e Gustavo C. Buscaglia
#1988	Primeiros passos em um framework para análise de incertezas em modelos hidrológicos empírico
	Émerson Jean da Silva, Lívia Rodrigues Tomás, Tiago José de Carvalho e Leonardo Bacelar Lima Santos
#1989	Dynamics of self-propelled particles in flows
	Alfredo Jara Grados, Rafael Dias Vilela

Sessão de Posters 2

Chair: Fabíolo Moraes Amaral

26/11/2019 – 10:30 – 11:30 e 15:00 – 16:00

Local: Espaço Primavera

#1489	Hamiltonian Energy-Balance Method with Generator Excitation Control for Direct Analysis of Power Systems Transient Stability
	Emanuelle Machado, José E. O. Pessanha
#1500	Vibrações não lineares de torres estaiadas



DINCON 2019

CONFERÊNCIA BRASILEIRA DE DINÂMICA, CONTROLE E APLICAÇÕES
25 de novembro a 27 de novembro de 2019 – São Carlos/SP

	Márcia Franco de Assis, Eulher Chaves Carvalho
#1546	Investigação Experimental do Controle de Vibrações em Rotores Flexíveis utilizando Fios de Liga com Memória de Forma
	Gustavo Luiz C. M. de Abreu, Eduardo Preto, Daiane Sampaio Fernandes
#1571	Controle de Posição de um Fio de Liga com Memória de Forma utilizando a Plataforma Arduino
	Camilo Rocha Araújo, Gustavo Luiz Chagas Manhães de Abreu
#1579	Identificação de um Sistema de Suspensão de Automóvel via Modelos LPV com Ajuste Polinomial de Coeficientes
	Itamar Pifano Silva, Roberto Ades, Paulo Cesar Pellanda
#1600	Hopf Bifurcation in Electric Power Systems as an impact of high excitation control
	Alvaro Augusto Volpato e Luís Fernando Costa Alberto
#1616	Propriedades de Escala em Um Poço de Potencial Dependente do Tempo
	Flávio H. Graciano, Edson D. Leonel, Diogo R. da Costa, Juliano A. de Oliveira
#1617	Inteligência Artificial como Ferramenta para Identificação Humana em Odontologia Legal
	Adan Lucio Pereira, Bruno Rocha Baggieri, Carlos Matheus de Souza, Conrado Dias do Nascimento Neto, Karla Firme Leão Borges, Mariana Gentilia Littig Krugel Magioni
#1618	Diagnosis of neurological diseases based on data mining and complex network
	Caroline Lourenço Alves, Francisco Aparecido Rodrigues
#1626	Análise de estimadores recursivos aplicados no cálculo de coeficientes LPC de sinais de voz com p
	Lucas Cardoso Dias, Suzete Elida Nóbrega Correia, Silvana L. do Nascimento Cunha Costa
#1629	Relaxation time and transients in the Smith and Slatkin map
	Larissa Cristina Nascimento Ramos, Edson Denis Leonel e Juliano Antonio de Oliveira
#1652	Uma Abordagem Compacta de Detecção de Distúrbios de Qualidade da Energia Elétrica no Contexto de Smart Grids
	Anderson Luis de Moraes, Ricardo Augusto Souza Fernandes



DINCON 2019

CONFERÊNCIA BRASILEIRA DE DINÂMICA, CONTROLE E APLICAÇÕES
25 de novembro a 27 de novembro de 2019 – São Carlos/SP

DINCON

#1658	Efeito das Variáveis Climáticas na Incidência da Dengue na Região Metropolitana do Rio de Janeiro
	Leandro Layter Xavier, Nildimar Honório Rocha, José Francisco Moreira Pessanha e Paulo Cesar Peiter
#1693	Comparando a Simulação do Processo de Aeração em diferentes linguagens de Programação e aplicando o método Multigrid
	Daniel Rigoni, Jotair Kwiatkowski Jr, Luciano Kiyoshi Araki
#1685	On the Ability to Identify the Knee Joint Position Under Neuromuscular Electrical Stimulation Using Long Short-Term Memory Neural Networks
	Héber H. Arcolezi, Willian R. B. M. Nunes, Rafael A. de Araujo, Selene Cerna, Marcelo A. A. Sanches, Marcelo C. M. Teixeira e Aparecido A. de Carvalho
#1699	Regulador Linear Quadrático com Ação Integral para Sistemas Lineares com Rejeição de Distúrbios
	Vinícius Souza Madureira, Thiago Pereira das Chagas e Gildson Queiroz de Jesus
#1706	Controle via SDRE da dinâmica sazonal da broca da cana
	João Inácio Moreira Bezerra, Alexandre Molter e Marat Rafikov
#1710	Características da Superfície e da Dinâmica nas Vizinhanças do Alvo da Missão ASTER
	Othon Winter, Giulia Valvano, Tamires Moura, Rafael Sfair, Gabriel Borderes-Motta e André Amarante
#1719	Modelo de um Conversor Piezelétrico pelo Método de Bond Graph
	Fernando Henrique de Oliveira Camara, João Antônio Pereira
#1722	Projeto de controladores e simulação de um buck-boost para carregamento de baterias
	Thaynara Albuquerque Leão, Amilcar Flamarion Querubini Gonçalves, Marcelo Suetake
#1733	Diagnóstico da Doença de Parkinson via rede neural Fast ART Euclidiana
	Reginaldo José da Silva, Angela Leite Moreno
#1736	Projeto de um Controlador PID + Histerese Usando LabVIEW para Controle de Temperatura de um Biorreator
	Isabela Alves Vieira, Antonio Carlos Luperni Horta e Amilcar Flamarion Querubini Gonçalves
#1742	Aplicação e Simulação das Técnicas de Controle PI e IMC ao MPPT no Sistema Fotovoltaico
	Rejane de Barros Araújo, André Nascimento, Carlos Roozembergh Porto da Silva Junior, Daniel Abreu Macedo da Silva e Matheus Morais da Silva



DINCON 2019

CONFERÊNCIA BRASILEIRA DE DINÂMICA, CONTROLE E APLICAÇÕES
25 de novembro a 27 de novembro de 2019 – São Carlos/SP

#1746	Ajuste Robusto e Coordenado de RAT+ESP para Melhorar a Estabilidade Angular
	Raimundo Nonato Diniz Costa Filho, Vicente Leonardo Paucar
#1752	Abordagem Experimental de um Controlador Feedback-Feedforward com Rede Neural Artificial para Mecanismo Pêndulo-Propulsor
	Gabriel de Albuquerque Barbosa Baumann, Gabriel da Silva Lima, Victor Ramon Firmo Moreira, Vitor Vale Pereira e Wallace Moreira Bessa
#1761	Controle Fuzzy de um Atuador Eletro-Hidráulico usando Variável de Erro Combinado
	Diago C. X. F. Barros, Gabriel A. B. Baumann, Gabriel S. Lima, Vitor V. Pereira, Wallace M. Bessa, João Lucas Correia Barbosa de Farias
#1873	Covariance Matrix Adaptation in Unscented Kalman filter for Nonlinear Discrete Systems
	Jean Gonzalez Silva, Eugenio Liborio Feitosa Fortaleza
#1932	Efeito da variação da frequência do distúrbio periódico em planta com controlador por aprendizagem interativos
	Eduardo José Fernandes Andrade, Saul da Silva Munareto e Marco Antônio L. Cuadros
#1937	Análise do Diagrama de Hasse Associado ao Rotulamento A do Mapeamento do Código Genético
	Roberta Siqueira Fernandes, Anderson José de Oliveira
#1983	Modelo de um Conversor Piezelétrico pelo Método de Bond Graph
	Fernando Henrique de Oliveira Camara e João Antônio Pereira
#1992	Modelagem e Análise de um Power System Stabilizer Baseado em Lógica Fuzzy
	Diogo Cardoso Lima, Ricardo Bernardo Prada e Marcos Vinícius Pimentel Teixeira

Sessão de Posters 3

Chair: Francisco A. Rodrigues

27/11/2019 – 10:30 – 11:30 e 15:00 – 16:00

Local: Espaço Primavera

#1515	Um modelo de intenção de voto baseado em sistema multiagente
	Douglas Yamamoto Charcon, Luiz Henrique Alves Monteiro



DINCON 2019

CONFERÊNCIA BRASILEIRA DE DINÂMICA, CONTROLE E APLICAÇÕES
25 de novembro a 27 de novembro de 2019 – São Carlos/SP

DINCON

#1580	Uma Nova Metodologia para a Caracterização de Músculos de Mckibben e sua Aplicação em um Manipulador Pneumático
	Marcelo Henrique Souza Bomfim, Eduardo José Lima
#1588	Aplicação de Técnicas de Identificação de Sistemas Lineares no Domínio da Frequência a Determinação da Dinâmica de um Motor DC
	Tatiane Caroline Ramalho, Paulo César Pellanda, Roberto Ades, Marcelo de Araújo Oliveira
#1596	Estudo do Crosstalk em Transdutores Piezelétricos
	Mario Rolando Rodríguez Cadalso, Jozue Vieira Filho e Nicolás E. Cortez
#1615	Técnicas de compensação de atrito para válvulas utilizando posicionador eletropneumático
	Marco Stabilito Mesquita, Hadrien Philippe Martin Desvages, Matheus Alves Almeida Rios
#1627	Um Algoritmo para o Problema de Transporte Multimodal Fuzzy Aplicado ao Tráfego Urbano
	Rodrigo Manosso, Fábio Hernandes, Maria José de Paula Castanho
#1630	Otimização de manobras rendezvous em missões interplanetárias utilizando algoritmo genético
	Guilherme Marcos Neves, Denilson Paulo Souza dos Santos e Rita de Cassia Domingos
#1659	Localização Ótima de Armadilhas para Captura de Vetores Transmissores da Dengue
	Leandro Layter Xavier, Nildimar Honório Rocha e Paulo Cesar Peiter
#1668	Metodologia de Otimização de Absorção de Energia em Impacto de Automóveis
	Lucas Pires da Costa, Larissa Driemeier
#1696	Determinação da Magnitude de Falhas Multiplicativas por Meio de Detecção Ativa Utilizando a Estrutura Alternativa de 2GDL
	Mario Henrique Chaves e Karl Heinz Kienitz
#1697	Implementação de circuitos de condicionamento de sinais eletroencefalográficos utilizando processamento digital de sinais e instrumentação
	BÁRBARA L. C. Z. JARDIM, , GABRIEL P. D. SANTOS e ROGER J. CAMPOS
#1702	Modelagem da comunicação Machine to Machine dentro da Indústria 4.0 por meio da Internet of Things
	Rafael Machado de Salles, Paulo Eigi Miyagi, Marcosiris Amorim de Oliveira Pessoa, José Roberto de Almeida Amazonas e José Roberto de Almeida Amazonas



DINCON 2019

CONFERÊNCIA BRASILEIRA DE DINÂMICA, CONTROLE E APLICAÇÕES
25 de novembro a 27 de novembro de 2019 – São Carlos/SP

#1703	A Cinemática Linear da Atividade Muscular entre Foot-up e Foot Back no Movimento do Saque Tênis de Campo Bruno Valim, Rafael Cazú e Arlindo Neto Montagnoli
#1712	Avaliando diversos ciclos do Método Multigrid na Simulação do Processo de Aeração Jotair Kwiatkowski Jr, Daniel Rigoni e Luciano Kiyoshi Araki
#1713	Método heurístico multiobjetivo para o cálculo de rotas de robôs colaborativos com restrições energéticas Killdary A. Santana, Vandilberto P. Pinto e Darielson A. Souza
#1725	Esquema para Criptografia Baseado na Sincronização do Sistema Caótico de Liu Willian Arvey Molano Gabalán, Kevin Herman Muraro Gularte, Victor Veloso Graciano, José Alfredo Ruiz Vargas, Jesus Franklin Andrade Romero
#1731	Estratégia Automatizada de Decisão Multicritério no Mercado Financeiro Paulo Azevedo Meijon Campolina, Lucas S. Batista
#1732	Desenvolvimento de um Protótipo de Correlacionador de Sinais Baseado no APSoc Zynq Alison França Queiroz da Costa, Mauricio Kiotsune Iwanaga, Ailton Akira Shinoda, Michael John Brennan
#1735	Análise da Robustez Paramétrica em Estabilidade de um Sistema do Tipo Pêndulo Invertido com Saturação nos Sinais de Controle e de Saída Leonardo Augusto Azevedo Abrantes, Paulo César Pellanda
#1737	Closed Loop Model Reference Adaptive Control for a Satellite Launcher Júlia Guimarães, Waldemar de Castro Leite Filho
#1738	Comparison of EEG functional connectivity using correlation or information-theoretical measures Arthur Valencio
#1744	Classificação de Imagens Dermatoscópicas utilizando Redes Neurais Convolucionais José Hélio de Souza
#1931	Experimental Results of Robust Inertial Sensor Fusion For Motion Estimation



DINCON 2019

CONFERÊNCIA BRASILEIRA DE DINÂMICA, CONTROLE E APLICAÇÕES
25 de novembro a 27 de novembro de 2019 – São Carlos/SP

DINCON

	Kenny Anderson Queiroz Caldas, Roberto Santos Inoue , Marco Henrique Terra, Vitor Guizilini, Fabio Ramos
#1946	Identificação de um sistema experimental caótico: Circuito de Chua forçado por uma fonte de tensão DC
	Everton Fernandes da Cunha, Eduardo Mazoni Andrade Marçal Mendes, Marques Rubinger e Emilson Ribeiro Viana
#1966	Algoritmo Array e Filtro de Informação para Sistemas Lineares com Entradas Desconhecidas
	Lucas Matos e Souza, Thiago Pereira Chagas e Gildson Queiroz de Jesus
#1967	Comparação do controle chaveado de sistemas não lineares descritos por modelos fuzzy Takagi-Sugeno e Polinomiais
	Igor T. M. Ramos, Marcelo C. M. Teixeira, Edvaldo Assunção, Rodrigo Cardim e Uiliam N. L. T. Alves
#1976	Método automático de calibração de acelerômetro baseado no filtro de Kalman
	Daniel Diegues, Roberto Santos Inoue e Samuel Lourenço Nogueira
#1978	Minimização de erros dinâmicos em um sistema de controle torcional utilizando controle robusto misto seguidor de referência
	Pâmela de Souza Schiaber, Cristiano Marcos Agulhari , Wagner Endo e Paulo Rogério Scalassara