

Prof. Ettore Apolônio de Barros

eabarros@usp.br

1- Desenvolvimento do Piloto Automático e/ou Sistema de Guiamento Automático para Veículos Aquáticos Não Tripulados (embarcação de superfície, veículo submarino operado remotamente ou veículo autônomo submarino).

2- Fusão Sensorial Aplicada ao Sistema de Localização de Veículos Aquáticos Não Tripulados.