

CTDR - Doutorado	Sistemas Cognitivos Para Agentes Robóticos Baseados em Aprendizado Profundo	Isaac da Silva(Centro Universitário FEI - Brazil), Reinaldo Bianchi(Centro Universitario FEI - Brazil)
199980	Learning Humanoid Robot Running Skills through Proximal Policy Optimization	Luckeciano Carvalho Melo (ITA), Marcos Maximo (Aeronautics Institute of Technology)
200078	A novel sequential activation method for the locomotion of quadrupedal soft robots	Rafaela Aparecida Garcia Sampaio (Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca), Fabricio Silva (CEFET/RJ campus Nova Iguaçu), Felipe França (COPPE-UFRJ), Cristiano de Souza de Carvalho (CEFET-RJ), Diego Haddad (CEFET-RJ), Gabriel Araujo (Universidade Federal do Rio de Janeiro)
199677	Can Exposure, Noise and Compression affect Image Recognition? An Assessment of the Impacts on State-of-the-art ConvNets	Cristiano Steffens (Federal University of Rio Grande), Lucas Ricardo Vieira Messias (FURG), Paulo Lilles Drews Jr (Universidade Federal do Rio Grande (FURG)), Sílvia Botelho (FURG)
199752	Object detection under constrained hardware scenarios: a comparative study of reduced convolutional network architectures	Jonas Oliveira (Centro Universitario FEI), Isaac da Silva (Centro Universitário FEI), Thiago Homem (Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia de São Paulo), Douglas Meneghetti (Centro Universitário FEI), Danilo Perico (Centro Universitário FEI), Reinaldo Bianchi (Centro Universitario FEI)
199720	3D Surfaces Reconstruct in Underwater Environments Using Obtained Data From MSIS Sonar	Bruno Justo (Universidade Federal do Rio Grande), Matheus Machado dos Santos (Universidade Federal do Rio Grande - FURG), Paulo Lilles Drews Jr (Universidade Federal do Rio Grande (FURG)), Jorge Arigony (LaCrio), Antonio Wilson Vieira (Universidade Estadual de Montes Claros)
199724	Performance evaluation of ROS local trajectory planning algorithms to Social Navigation	Fagner de Assis Moura Pimentel (Centro Universitário FEI), Plinio Thomaz Aquino Jr. (Centro Universitário FEI - Fundação Educacional Inaciana Pe. Sabóia de Medeiros)
199306	Comparison and analysis of the DVG+A* and Rapidly-exploring Random Trees Path-Planners for the RoboCup-Small Size League	Leonardo da Silva Costa (Centro Universitário FEI), Flavio Tonidandel (Centro Universitario da FEI)
200034	Non-Invasive Visual Computing Modelling for Obstruction Inspection of Pipes in the Fertilizer Industry	Marta Duarte (FURG), Victor Coch (Universidade Federal do Rio Grande), Jovania Dias (Fundação Universidade Federal do Rio Grande), Sílvia Silva da Costa Botelho (Fundação Universidade do Rio Grande (FURG)), Nelson Duarte Filho (FURG), Paulo Lilles Drews Jr (Universidade Federal do Rio Grande (FURG))
199738	Temporal Approaches for Human Activity Recognition using Inertial Sensor	Felipe Garcia (Universidade de São Paulo), Caetano Ranieri (University of Sao Paulo), Roseli Ap. Francelin Romero (USP-SC)
199504	Sim-to-Real in Reinforcement Learning for Everyone	Thomas da Silva Paula (HP Inc), Juliano Vacaro (HP), Bruna Oliveira (HP Inc), Gabriel Paz (HP Inc), Guilherme Marques (HP Inc), Wagston Staehler (HP Inc)
199674	Contradictions in assessing human morals and the ethical design of autonomous vehicles	Vinicius Trentin (Universidad Politécnica de Madrid), Rodrigo Guerra (UFSM), Giovani Rubert Librelotto (UFSM - Universidade Federal de Santa Maria)
199735	Evaluation of the Pressure-Flow Relationship in a Boom of an Autonomous Robotic Agricultural Sprayer	Fabio Terra (IFSUL-Pelotas), Gabrielle Rosa (FURG), Paulo Lilles Drews Jr (Universidade Federal do Rio Grande (FURG))
199641	Flying robots with wind awareness: estimation of the wind velocity and direction through the data log and a closed-form energy model	João Marins (Universidade Federal de Pelotas), Tauã Cabreira (Universidade Federal de Pelotas), Paulo Roberto Ferreira Jr (Universidade Federal de Pelotas)
199970	A Multiclass Object and Depth Estimation Deep Model for Humanoids Robots in a Soccer Simulated Dataset	Gabriel Previato (University of Campinas), Esther Colombini (Unicamp)