

	CTDR 2019 24/10 (Quinta-feira)
13:00	(Mestrado) Sensor de Escaneamento Omnidirecional e Mapeamento por Janela Deslizante <i>Nicolas Dalmedico(UTFPR - Brazil), Andre Schneider de Oliveira(Universidade Tecnológica Federal do Paraná (UTFPR) - Brazil), Lucia Valéria de Arruda(Universidade Tecnológica Federal do Paraná - Brazil)</i>
13:25	(Mestrado) Imitation Learning and Meta-Learning for Optimizing HumanoidRobot Motions <i>Luckeciano Carvalho Melo (ITA), Marcos Maximo (Aeronautics Institute of Technology - Brazil), Adilson Cunha (Instituto Tecnológico de Aeronáutica - ITA - Brazil)</i>
13:50	(Mestrado) Intelligent control for quadrotor using reinforcement learning with proximal policy optimization <i>Guilherme Lopes(UNICAMP - Brazil), Esther Colombini(Unicamp - Brazil)</i>
14:15	(Mestrado) An intelligent method for controlling coupled manipulator vehicles using the LIDA framework. <i>Danilo Santos (UTFPR - Universidade Tecnológica Federal do Parana - Brazil), Andre Schneider de Oliveira(Universidade Tecnológica Federal do Paraná (UTFPR) - Brazil), João Fabro (UTFPR - Brazil)</i>
14:40	(Doutorado) Sistemas Cognitivos Para Agentes Robóticos Baseados em Aprendizado Profundo <i>Isaac da Silva(Centro Universitário FEI - Brazil), Reinaldo Bianchi(Centro Universitario FEI - Brazil)</i>
15:10	(Doutorado) Development of following techniques for interaction of human and multi-robot teams <i>Murillo Batista(Universidade de São Paulo - Brazil), Roseli Ap. Francelin Romero(USP-SC - Brazil)</i>
15:40	Encerramento