



Tiago Roux de Oliveira

Bolsista de Produtividade em Pesquisa do CNPq - Nível 2 - CA EE - Engenharia Elétrica e Biomédica

Endereço para acessar este CV: <http://lattes.cnpq.br/2236381891580848>

Última atualização do currículo em 05/08/2015

Possui graduação em Engenharia Elétrica com ênfase em Telecomunicações pela Universidade do Estado do Rio de Janeiro (2003), mestrado e doutorado em Engenharia Elétrica pela Universidade Federal do Rio de Janeiro (2006 e 2010) e pós-doutorado (2014) pela University of California, San Diego (UCSD). Durante seu doutoramento recebeu a Bolsa Nota 10 da FAPERJ por mérito acadêmico. Em 2012 foi agraciado com o Prêmio Capes de Tese e também com o Prêmio Jovem Cientista do Nosso Estado concedido pela FAPERJ. É professor adjunto do Departamento de Engenharia Eletrônica e Telecomunicações (DETEL) e pesquisador do Programa de Pós-Graduação em Engenharia Eletrônica (PEL) da Universidade do Estado do Rio de Janeiro (UERJ), pesquisador colaborador da Universidade Federal do Rio de Janeiro (COPPE/UFRJ), assim como do Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca (CEFET-RJ). Suas áreas de interesse são: controle não-linear, controle adaptativo, realimentação de saída, controle a estrutura variável, controle por modos deslizantes, controle extremal, sistemas com atraso, controle de PDEs, matemática biológica, fontes de energias renováveis, controle de formação de sistemas multiagentes, nanoposicionamento por atuadores piezoelétricos, controle de robôs e servovisão robótica. É membro da Sociedade Brasileira de Automática (SBA), IEEE Control Systems Society (CSS), IEEE Robotics and Automation Society (RAS), International Federation of Automatic Control (IFAC) e American Mathematical Society (AMS). Atualmente é também membro do IFAC Technical Committee - Adaptive and Learning Systems (TC 1.2) e Control Design (TC 2.1). Em 2015, foi eleito conselheiro da Sub-Reitoria de Pós-Graduação e Pesquisa SR-2 da UERJ para o biênio 2015-2017. **(Texto informado pelo autor)**


Identificação


Nome	Tiago Roux de Oliveira
Nome em citações bibliográficas	OLIVEIRA, T. R.;Oliveira, Tiago Roux;Oliveira, T.R.

Endereço

Endereço Profissional	Universidade do Estado do Rio de Janeiro, Centro de Tecnologia e Ciências, Faculdade de Engenharia. Rua São Francisco Xavier 524, Departamento de Engenharia Eletrônica e Telecomunicações, sala 5018E Maracanã 20559900 - Rio de Janeiro, RJ - Brasil Telefone: (21) 23340026 URL da Homepage: http://www.pel.uerj.br/
------------------------------	--

Formação acadêmica/titulação

2006 - 2010	Doutorado em Engenharia Elétrica (Conceito CAPES 6). Universidade Federal do Rio de Janeiro, UFRJ, Brasil. Título: Rastreamento para Sistemas Incertos Fortemente Não-lineares com Direção de Controle Desconhecida, Ano de obtenção: 2010. Orientador:  Liu Hsu.
--------------------	---

- Bolsista do(a): Fundação Carlos Chagas Filho de Amparo à Pesquisa do Estado do RJ, FAPERJ, Brasil.
 Palavras-chave: Sistemas Não-lineares Incertos; Direção de Controle Desconhecida; Controle por Modos Deslizantes; Realimentação de Saída; Rastreamento global/semi-global; Fenômeno de Peaking.
 Grande área: Engenharias
 Grande Área: Engenharias / Área: Engenharia Elétrica / Subárea: Eletrônica Industrial, Sistemas e Controles Eletrônicos / Especialidade: Controle de Processos Eletrônicos, Retroalimentação.
- 2004 - 2006**
 Mestrado em Engenharia Elétrica (Conceito CAPES 6).
 Universidade Federal do Rio de Janeiro, UFRJ, Brasil.
 Título: Controle de Sistemas Incertos com Direção de Controle Desconhecida, Ano de Obtenção: 2006.
 Orientador:  Liu Hsu.
 Bolsista do(a): Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico, CNPq, Brasil.
 Palavras-chave: Sistemas Incertos; Realimentação de Saída; Controle por Modos Deslizantes; Controle Adaptativo; Direção de Controle Desconhecida; Rastreamento Exato.
 Grande área: Engenharias
- 1999 - 2003**
 Graduação em Engenharia Elétrica.
 Universidade do Estado do Rio de Janeiro, UERJ, Brasil.
 Título: Projeto de Monitoração de Ambientes.
 Orientador: Alexandre Assis Carvalho.
- 1996 - 1998**
 Ensino Médio (2º grau).
 Colégio Marista São José, CMSJ, Brasil.

Pós-doutorado

- 2014 - 2015**
 Pós-Doutorado.
 University of California, San Diego (UCSD), UCSD, Estados Unidos.
 Bolsista do(a): Coordenação de Aperfeiçoamento de Pessoal de Nível Superior, CAPES, Brasil.
 Grande área: Engenharias

Formação Complementar

- 2015 - 2015**
 Nonlinear Systems (with Prof. Miroslav Krstic). (Carga horária: 30h).
 University of California, San Diego (UCSD), UCSD, Estados Unidos.
- 2015 - 2015**
 Sampled-Data and Approximate Predictors for Delays. (Carga horária: 8h).
 12th IFAC Workshop on Time Delay Systems, University of Michigan, Ann Arbor, TDS 2015, Estados Unidos.
- 2014 - 2014**
 Extremum Seeking and Lie Bracket Approximations.
 Workshop at 53rd IEEE Conference on Decision and Control (CDC 2014), IEEE, Estados Unidos.
- 2014 - 2014**
 Control of Distributed Parameter Systems. (Carga horária: 30h).
 University of California, San Diego (UCSD), UCSD, Estados Unidos.
- 2011 - 2011**
 Introdução à Modelagem Físico Biológica. (Carga horária: 48h).
 Associação Instituto Nacional de Matemática Pura e Aplicada, IMPA, Brasil.
- 2011 - 2011**
 Análise na Reta (com Prof. Elon Lages Lima). (Carga horária: 48h).
 Associação Instituto Nacional de Matemática Pura e Aplicada, IMPA, Brasil.
- 2003 - 2004**
 Extensão universitária em Treinamento para Certificação CISCO - CCNA.
 Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca, CEFET/RJ, Brasil.

Atuação Profissional

Universidade do Estado do Rio de Janeiro, SR-2, Brasil.**Vínculo institucional****2015 - Atual**

Vínculo: Membro de comitê assessor, Enquadramento Funcional:

Outras informações

Representante do Centro de Tecnologia e Ciências no Conselho Consultivo da Sub-Reitoria de Pós-graduação e Pesquisa SR-2 na UERJ.

International Federation of Automatic Control, IFAC, Austria.**Vínculo institucional****2014 - Atual**

Vínculo: Membro de comitê assessor, Enquadramento Funcional:

Outras informações

Member of the IFAC Technical Committee - Adaptive and Learning Systems (TC 1.2) & Control Design (TC 2.1)

Universidade do Estado do Rio de Janeiro, PIBIC, Brasil.**Vínculo institucional****2013 - Atual**

Vínculo: Membro de comitê assessor, Enquadramento Funcional:

Outras informações

Comitê Consultor Interno da SELIC - Processo de Seleção do Programa Institucional de Bolsas de Iniciação Científica

Universidade do Estado do Rio de Janeiro, UERJ, Brasil.**Vínculo institucional****2010 - Atual**

Vínculo: Servidor Público, Enquadramento Funcional: Professor Adjunto, Carga horária: 40

Outras informações

Ensino, Engenharia Elétrica, Nível: Graduação. Disciplinas ministradas: Sistemas de Controle e Servomecanismos I - Laboratório de Sistemas de Controle I - Sistemas de Controle e Servomecanismos II - Laboratório de Sistemas de Controle II - Modelos Matemáticos Aplicados à Engenharia Elétrica I

Vínculo institucional**2010 - Atual**

Vínculo: Livre, Enquadramento Funcional: Pesquisador

Outras informações

Pesquisa e desenvolvimento, Membro do Corpo Docente do Programa de Pós-Graduação em Engenharia Eletrônica (PEL), Área de Concentração: Sistemas Inteligentes e Automação, Linha de Pesquisa: Controle e Automação. Representante da Linha de Pesquisa Controle e Automação do PEL. Ensino, Engenharia Eletrônica, Nível: Mestrado. Disciplinas ministradas: Sistemas Lineares - Sistemas Não-Lineares - Controle por Computador

Vínculo institucional**2007 - 2010**

Vínculo: Servidor Público, Enquadramento Funcional: Professor Substituto, Carga horária: 20

Outras informações

Ensino, Engenharia Elétrica, Nível: Graduação. Disciplinas ministradas: Sistemas de Controle e Servomecanismos I - Laboratório de Sistemas de Controle I - Sistemas de Controle e Servomecanismos II - Laboratório de Sistemas de Controle II - Modelos Matemáticos Aplicados à Engenharia Elétrica I

Atividades**2010 - Atual**

Pesquisa e desenvolvimento, Centro de Tecnologia e Ciências, Faculdade de Engenharia, .

Linhas de pesquisa

[Controle Adaptativo Robusto e suas Aplicações](#)[Análise e Controle de Sistemas Não-lineares](#)[Controle e Automação](#)**Universidade Federal do Rio de Janeiro, UFRJ, Brasil.****Vínculo institucional****2010 - Atual**

Vínculo: Livre, Enquadramento Funcional: Pesquisador Colaborador, Carga horária: 20

Outras informações	Pesquisa e desenvolvimento, Programa de Pós-Graduação em Engenharia Elétrica da COPPE/UFRJ, GSCAR - Grupo de Simulação e Controle em Automação e Robótica.
Vínculo institucional 2006 - 2010	Vínculo: Pesquisa e Desenvolvimento, Enquadramento Funcional: Bolsista Doutorado, Regime: Dedicção exclusiva.
Vínculo institucional 2009 - 2009	Vínculo: Estágio à Docência, Enquadramento Funcional: Aluno de Doutorado, Carga horária: 20
Outras informações	Ensino, Engenharia de Controle e Automação, Nível: Graduação. Disciplinas ministradas: Modelagem de Sistemas Dinâmicos Ensino, Engenharia Elétrica, Nível: Mestrado. Disciplinas ministradas: Sistemas Não-lineares I
Vínculo institucional 2008 - 2008	Vínculo: Servidor Público, Enquadramento Funcional: Professor Substituto, Carga horária: 20
Outras informações	Ensino, Engenharia Elétrica, Nível: Graduação. Disciplinas ministradas: Laboratório de Sistemas de Controle I
Vínculo institucional 2004 - 2006	Vínculo: Pesquisa e Desenvolvimento, Enquadramento Funcional: Bolsista de Mestrado, Regime: Dedicção exclusiva.
Atividades 2004 - Atual	Pesquisa e desenvolvimento , Instituto Alberto Luiz Coimbra de Pós Graduação e Pesquisa de Engenharia, . Linhas de pesquisa Análise e Concepção de Sistemas de Controle Avançado Controle Não-linear Robótica
Escola Naval, MM/EN, Brasil.	
Vínculo institucional 2002 - 2003	Vínculo: Colaborador, Enquadramento Funcional: Estagiário Lab. de Controle e Automação, Carga horária: 20
Outras informações	Automação de Processos

Linhas de pesquisa

1. Controle Adaptativo Robusto e suas Aplicações
2. Análise e Controle de Sistemas Não-lineares
3. Controle e Automação
4. Análise e Concepção de Sistemas de Controle Avançado
5. Controle Não-linear
6. Robótica

Projetos de pesquisa

2014 - Atual	Apoio a Núcleo Emergente em Processamento de Sinais e Controle Descrição: Edital FAPERJ Nº 41/2013 - Programa Apoio a Grupos Emergentes de Pesquisa no Estado do Rio de Janeiro - 2013. Situação: Em andamento; Natureza: Pesquisa. Integrantes: Tiago Roux de Oliveira - Integrante / Lisandro Lovisolo - Coordenador. Financiador(es): Fundação Carlos Chagas Filho de Amparo à Pesquisa do Estado do RJ - Auxílio financeiro.
2013 - Atual	Descobrimo a Engenharia e suas Aplicações através da Robótica Descrição: Chamada CNPq/VALE S.A Nº 05/2012 - FORMA - ENGENHARIA.

Situação: Em andamento; Natureza: Pesquisa.

Integrantes: Tiago Roux de Oliveira - Integrante / Téo Cerqueira Revoredo - Coordenador.

Financiador(es): Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico - Auxílio financeiro.

2013 - Atual

Controle Extremal Aplicado a Robótica e a Sistemas de Navegação Autônoma e de Formação de Veículos Móveis

Descrição: Edital Programa de Cátedras Francesas na UERJ - Ambassade de France.

Situação: Em andamento; Natureza: Pesquisa.

Integrantes: Tiago Roux de Oliveira - Coordenador / Félix Mora-Camino - Integrante.

Financiador(es): Ambassade de France au Brésil/UERJ - Cooperação.

2013 - Atual

Controle Extremal e suas Aplicações

Descrição: Chamada Pública MCTI/CNPq Nº 14/2013 - Universal / Universal 14/2013 - Faixa A.

Situação: Em andamento; Natureza: Pesquisa.

Integrantes: Tiago Roux de Oliveira - Coordenador.

Financiador(es): Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico - Auxílio financeiro.

2013 - Atual

Adequação e atualização de infraestrutura de redes de computadores para pesquisa na Uerj

Descrição: Edital FAPERJ Nº 22/2013 - Programa Apoio à Implantação, Recuperação e Modernização da Infraestrutura para Pesquisa nas Universidades Estaduais do Rio de Janeiro.

Situação: Em andamento; Natureza: Pesquisa.

Integrantes: Tiago Roux de Oliveira - Coordenador / Alexandre Sztajnberg - Integrante.

Financiador(es): Fundação Carlos Chagas Filho de Amparo à Pesquisa do Estado do RJ - Auxílio financeiro.

2012 - Atual

Modernização da Biblioteca de Engenharia (CTC/B) da UERJ

Descrição: Edital FAPERJ Nº 20/2012 - Programa Apoio às Universidades Estaduais do Rio de Janeiro ? Uerj, Uenf e Uezo - 2012.

Situação: Em andamento; Natureza: Pesquisa.

Integrantes: Tiago Roux de Oliveira - Integrante / Nival Nunes de Almeida - Coordenador.

Financiador(es): Fundação Carlos Chagas Filho de Amparo à Pesquisa do Estado do RJ - Auxílio financeiro.

2012 - Atual

Controle Robusto Não-Linear e suas Aplicações

Descrição: Edital FAPERJ no. 17/2012 - Programa Jovem Cientista do Nosso Estado (JCNE).

Situação: Em andamento; Natureza: Pesquisa.

Integrantes: Tiago Roux de Oliveira - Coordenador.

Financiador(es): Fundação Carlos Chagas Filho de Amparo à Pesquisa do Estado do RJ - Auxílio financeiro.

2012 - Atual

Implantação de um Filtro Híbrido de Potência para Conexão em Redes Elétricas sem Transformadores

Situação: Em andamento; Natureza: Pesquisa.

Integrantes: Tiago Roux de Oliveira - Integrante / Luís Fernando Corrêa Monteiro - Coordenador.

Financiador(es): Fundação Carlos Chagas Filho de Amparo à Pesquisa do Estado do RJ - Auxílio financeiro.

2011 - 2013

Embarcações não tripuladas para monitoração ambiental e defesa

Descrição: Edital FAPERJ no. 25/2010 - Apoio a Núcleos Emergentes de Pesquisa (Pronem).

Situação: Concluído; Natureza: Pesquisa.

Integrantes: Tiago Roux de Oliveira - Integrante / José Paulo Vilela Soares da Cunha - Coordenador.

Financiador(es): Fundação Carlos Chagas Filho de Amparo à Pesquisa do Estado do RJ - Auxílio financeiro.

2011 - 2013

Modernização dos laboratórios de eletrônica industrial, microprocessadores, controle e automação

Descrição: Edital FAPERJ N.º 04/2011 - Apoio às Engenharias - 2011.

Situação: Em andamento; Natureza: Pesquisa.

Integrantes: Tiago Roux de Oliveira - Integrante / Maria Dias Bellar - Coordenador.

Financiador(es): Fundação Carlos Chagas Filho de Amparo à Pesquisa do Estado do RJ - Auxílio financeiro.

2011 - 2012

Auxílio Instalação - INST

Situação: Concluído; Natureza: Pesquisa.

Integrantes: Tiago Roux de Oliveira - Coordenador.

Financiador(es): Fundação Carlos Chagas Filho de Amparo à Pesquisa do Estado do RJ - Auxílio financeiro.

2011 - 2012

Edital CAPES 25/2011 - Pró-Equipamentos Institucional

Descrição: Aquisição do Robô SDA 10D Motoman.

Situação: Concluído; Natureza: Pesquisa.

Integrantes: Tiago Roux de Oliveira - Integrante / Liu Hsu - Coordenador.

Financiador(es): Coordenação de Aperfeiçoamento de Pessoal de Nível Superior - Auxílio financeiro.

2011 - Atual

Base Laboratorial para o Desenvolvimento de Sistemas Robóticos em Plataformas Offshore

Projeto certificado pelo(a) coordenador(a) Liu Hsu em 11/05/2015.

Descrição: Edital Capes no. 25/2011 - Pró-Equipamentos Institucional.

Situação: Em andamento; Natureza: Pesquisa.

Integrantes: Tiago Roux de Oliveira - Integrante / Liu Hsu - Coordenador.

Financiador(es): Coordenação de Aperfeiçoamento de Pessoal de Nível Superior - Auxílio financeiro.

2010 - Atual

Avaliação de Desempenho de Redes Industriais de Campo

Situação: Em andamento; Natureza: Pesquisa.

Integrantes: Tiago Roux de Oliveira - Integrante / Liu Hsu - Coordenador.

Financiador(es): Petróleo Brasileiro - Rio de Janeiro - Matriz - Cooperação.

2009 - 2014

Controle de Sistemas Incertos em Automação e Robótica

Situação: Em andamento; Natureza: Pesquisa.

Integrantes: Tiago Roux de Oliveira - Integrante / Liu Hsu - Coordenador.

Financiador(es): Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico - Auxílio financeiro.

2009 - Atual

Controle Avançado e Robótica para Sistemas com Alto Grau de Automação

Situação: Em andamento; Natureza: Pesquisa.

Integrantes: Tiago Roux de Oliveira - Integrante / Liu Hsu - Coordenador.

Financiador(es): Fundação Carlos Chagas Filho de Amparo à Pesquisa do Estado do RJ - Auxílio financeiro.

2008 - 2008

Desenvolvimento de Rotinas Operacionais para Avaliação de Novas Tecnologias de Instrumentação, Automação, Controle, Otimização e Logística no LEAD

Situação: Concluído; Natureza: Pesquisa.

Integrantes: Tiago Roux de Oliveira - Integrante / Liu Hsu - Coordenador.

Financiador(es): Fundação Coordenação de Projetos, Pesquisas e Estudos

	Tecnológicos - Bolsa.
2007 - 2009	Controle Avançado para Nanoposicionamento por Atuadores Piezoelétricos Situação: Concluído; Natureza: Pesquisa.
	Integrantes: Tiago Roux de Oliveira - Integrante / Liu Hsu - Coordenador. Financiador(es): Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico - Auxílio financeiro.
2007 - Atual	PROANTAR - MABIREH Situação: Em andamento; Natureza: Pesquisa.
	Integrantes: Tiago Roux de Oliveira - Integrante / Liu Hsu - Integrante / Lúcia de Siqueira Campos - Coordenador. Financiador(es): Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico - Auxílio financeiro.

Projetos de desenvolvimento

2013 - Atual	Controle Extremal e suas Aplicações Descrição: Chamada 2013/2014 do Programa Institucional de Bolsas de Iniciação em Desenvolvimento Tecnológico e Inovação - PIBITI. Situação: Em andamento; Natureza: Desenvolvimento.
	Integrantes: Tiago Roux de Oliveira - Coordenador / Victor Hugo Pereira Rodrigues - Integrante / Egisto Tavares Canhanga Catema - Integrante. Financiador(es): Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico - Bolsa.
2009 - 2011	Desenvolvimento do Robô Submarino LUMA para Estudos de Biodiversidade e Impacto Ambiental na Antártica Projeto certificado pelo(a) coordenador(a) Liu Hsu em 13/03/2013. Situação: Concluído; Natureza: Desenvolvimento.
	Integrantes: Tiago Roux de Oliveira - Integrante / Liu Hsu - Coordenador. Financiador(es): Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico - Auxílio financeiro.

Membro de corpo editorial

2013 - Atual	Periódico: Journal of Control Science and Engineering (ISSN: 2328-2231)
2014 - Atual	Periódico: Automation, Control and Intelligent Systems (ISSN: 2328-5583)
2014 - Atual	Periódico: Pure and Applied Mathematics Journal (ISSN: 2326-9790)
2014 - Atual	Periódico: Science Journal of Applied Mathematics and Statistics
2014 - Atual	Periódico: International Journal of Adaptive Control and Signal Processing

Revisor de periódico

2008 - Atual	Periódico: International Journal of Adaptive Control and Signal Processing
2009 - Atual	Periódico: International Journal of Robust and Nonlinear Control
2009 - Atual	Periódico: Automatica (Oxford)
2010 - Atual	Periódico: IET Control Theory & Applications (Print)
2010 - Atual	Periódico: Controle & Automação (Impresso)
2010 - Atual	Periódico: Journal of the Franklin Institute
2011 - Atual	Periódico: IEEE Transactions on Industrial Electronics (1982. Print)
2011 - Atual	Periódico: Mathematical Reviews
2011 - Atual	Periódico: International Journal of Control (Print)
2012 - Atual	Periódico: Nonlinear Dynamics
2012 - Atual	Periódico: Journal Européen des Systèmes Automatisés
2013 - Atual	Periódico: The Arabian Journal for Science and Engineering

2013 - Atual	Periódico: Robotics and Computer-Integrated Manufacturing
2013 - Atual	Periódico: IEEE Transactions on Automatic Control (Print)
2013 - Atual	Periódico: Journal of Systems and Control Engineering
2013 - Atual	Periódico: C&T. Revista Militar de Ciência e Tecnologia
2013 - Atual	Periódico: IEEE Transactions on Robotics
2013 - Atual	Periódico: International Journal of Control, Automation and Systems
2013 - Atual	Periódico: Scientific Research and Essays
2013 - Atual	Periódico: Nonlinear Analysis. Hybrid Systems
2013 - Atual	Periódico: Journal of Control Science and Engineering
2014 - Atual	Periódico: Journal of Control, Automation and Electrical Systems
2014 - Atual	Periódico: Semina. Ciências Exatas e Tecnológicas (Impresso)
2014 - Atual	Periódico: Information Sciences
2015 - Atual	Periódico: International Journal of Automation and Computing
2015 - Atual	Periódico: IEEE Transactions on Control Systems Technology (Print)
2015 - Atual	Periódico: Asian Journal of Control
2015 - Atual	Periódico: Universal Journal of Control and Automation (ISSN: 2331-6500)
2015 - Atual	Periódico: Chaos, Solitons and Fractals

Revisor de projeto de fomento

2014 - Atual	Projeto: Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico
2015 - Atual	Projeto: Coordenação de Aperfeiçoamento de Pessoal de Nível Superior

Áreas de atuação

1.	Grande área: Outros / Área: Robótica, Mecatrônica e Automação.
2.	Grande área: Engenharias / Área: Engenharia Elétrica / Subárea: Sistemas de Controle e Robótica.
3.	Grande área: Engenharias / Área: Engenharia Elétrica / Subárea: Eletrônica Industrial, Sistemas e Controles Eletrônicos/Especialidade: Controle de Processos Eletrônicos, Retroalimentação.
4.	Grande área: Engenharias / Área: Engenharia Elétrica / Subárea: Eletrônica Industrial, Sistemas e Controles Eletrônicos/Especialidade: Automação Eletrônica de Processos Elétricos e Industriais.
5.	Grande área: Engenharias / Área: Engenharia Elétrica / Subárea: Telecomunicações/Especialidade: Sistemas de Telecomunicações.

Idiomas

Inglês	Compreende Bem, Fala Bem, Lê Bem, Escreve Bem.
Espanhol	Compreende Bem, Fala Razoavelmente, Lê Bem, Escreve Razoavelmente.
Português	Compreende Bem, Fala Bem, Lê Bem, Escreve Bem.

Prêmios e títulos

2015	Membro do Conselho Consultivo da Sub-Reitoria de Pós-Graduação e Pesquisa SR-2, UERJ.
2015	Invitation to chair the session "Input Delays and Uncertain Delays" of the 12th IFAC Workshop on Time Delay Systems (TDS 2015), International Federation of Automatic Control (IFAC).
2015	Invitation to co-chair the session "Adaptive Control IV" of the 54th Conference on Decision and Control (CDC 2015), IEEE Control Systems Society (CSS).
2014	Produtividade em Pesquisa - PQ 2013, CNPq.
2014	Invitation to chair the 13th International Workshop on Variable Structure

	Systems (VSS 2014) session "High order sliding mode control", IEEE Control Systems Society (CSS).
2014	Invitation to co-chair the 53rd IEEE Conference on Decision and Control (CDC 2014) session, IEEE Control Systems Society (CSS).
2014	Menção Honrosa por Melhor Artigo no XX Congresso Brasileiro de Automática (CBA 2014), Sociedade Brasileira de Automática (SBA).
2014	Member of the IFAC Technical Committee 2.1 - Control Design, International Federation of Automatic Control (IFAC).
2014	Member of the IFAC Technical Committee 1.2 - Adaptive and Learning Systems, International Federation of Automatic Control (IFAC).
2013	Nomination for 30th Pearl Anniversary Edition of Who's Who in the World, Marquis Who'sWho.
2013	Prociência 2012, UERJ/FAPERJ.
2012	Prêmio Capes de Teses 2011, CAPES.
2012	Jovem Cientista do Nosso Estado (JCNE), FAPERJ.
2011	Apoio à Participação em Eventos no Exterior (AEX 2012/11-1) - IFAC 2011, CAPES.
2011	Apoio à Reunião Científica (APQ5 2011/2) - VSS 2012, FAPERJ.
2010	Invitation to chair the 2010 American Control Conference (ACC) session, American Automatic Control Council (AACC).
2010	Primeiro Colocado no Concurso Público para Professor Adjunto do Departamento de Eletrônica e Telecomunicações, Universidade do Estado do Rio de Janeiro (UERJ).
2010	Primeiro Colocado no Concurso Público para Professor do Ensino Básico, Técnico e Tecnológico (Departamento de Engenharia Elétrica), Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca (CEFET-RJ).
2009	Bolsista Doutorado Nota 10, FAPERJ.
2009	Developing Countries Travel Support - CDC/CCC 2009 conference, IEEE Control Systems Society (CSS).
2009	Free Workshop Registration for Students in CDC/CCC2009: 20 Years of Passivity-Based Control - Theory and Applications, IEEE Control Systems Society (CSS).
2006	Bolsista de Doutorado, CNPq.
2004	Bolsista de Mestrado, CNPq.
1998	Medalha de Honra ao Mérito Marista, Colégio Marista São José (CMSJ).

Produções

Produção bibliográfica

Citações

Web of Science



Total de trabalhos:16Total de citações:82

Fator H:5

Author: Oliveira TR and Address: Rio de Janeiro Data: 11/05/2015

SCOPUS

Total de trabalhos:28Total de citações:107

Oliveira, Tiago Roux Data: 24/04/2014

Artigos completos publicados em periódicos

Ordenar por

Ordem Cronológica ▼

1. CUNHA, J.P.V.S. ; Costa, R. R. ; HSU, L. ; **OLIVEIRA, T. R.** . Output-feedback sliding-mode control for systems subjected to actuator and internal dynamics failures. IET Control Theory & Applications (Online) **JCR**, v. 9, p. 637-647, 2015.
2. **OLIVEIRA, T. R.** ; PEIXOTO, A. J. ; HSU, L. . Global Tracking for a Class of Uncertain Nonlinear Systems with Unknown Sign-Switching Control Direction by Output Feedback. International Journal of Control (Print) **JCR**, v. 88, p. 1895-1910, 2015.
3. NUNES, EDUARDO V.L. ; PEIXOTO, ALESSANDRO J. ; **Oliveira, Tiago Roux** ; Hsu, Liu . Global exact tracking for uncertain MIMO linear systems by output feedback sliding mode control. Journal of the Franklin Institute **JCR**, v. 351, p. 2015-2032, 2014.
4. ★ **Oliveira, Tiago Roux** ; LEITE, ANTONIO CANDEA ; Peixoto, Alessandro Jacoud ; Hsu, Liu . Overcoming Limitations of Uncalibrated Robotics Visual Servoing by means of Sliding Mode Control and Switching Monitoring Scheme. Asian Journal of Control **JCR**, v. 16, p. 752-764, 2014.
5. COUTINHO, C. L. ; **OLIVEIRA, T. R.** ; CUNHA, J.P.V.S. . Output-feedback sliding-mode control via cascade observers for global stabilisation of a class of nonlinear systems with output time delay. International Journal of Control (Print) **JCR**, v. 87, p. 2327-2337, 2014.
6. ★ **OLIVEIRA, T. R.** ; PEIXOTO, A. J. ; HSU, L. . Peaking Free Output-Feedback Exact Tracking of Uncertain Nonlinear Systems via Dwell-Time and Norm Observers. International Journal of Robust and Nonlinear Control (Print) **JCR**, v. 23, p. 483-513, 2013.
Citações: **WEB OF SCIENCE**™ 6 | **SCOPUS** 4
7. BELLAR, M. D. ; MONTEIRO, L. F. C. ; CUNHA, J.P.V.S. ; **OLIVEIRA, T. R.** . Sistemas eletrônicos de energia renovável: desafios e soluções para uma vida sustentável. Advir (ASDUERJ), v. 31, p. 77-89, 2013.
8. COUTINHO, CAMILA LOBO ; CUNHA, JOSÉ PAULO V. S. ; **Oliveira, Tiago Roux** . Output-feedback sliding-mode control of multivariable systems with uncertain time-varying state delays and unmatched non-linearities. IET Control Theory & Applications (Print) **JCR**, v. 7, p. 1616-1623, 2013.
Citações: **WEB OF SCIENCE**™ 2 | **SCOPUS** 2
9. **OLIVEIRA, T. R.** ; PEIXOTO, A. J. ; HSU, L. . Global Real-Time Optimization by Output-Feedback Extremum-Seeking Control with Sliding Modes. Journal of the Franklin Institute **JCR**, v. 349, p. 1397-1415, 2012.
Citações: **WEB OF SCIENCE**™ 7 | **SCOPUS** 10
10. Peixoto, Alessandro Jacoud ; **OLIVEIRA, T. R.** ; Hsu, Liu ; Lizarralde, Fernando ; Costa, Ramon R. . Global tracking sliding mode control for a class of nonlinear systems via variable gain observer. International Journal of Robust and Nonlinear Control (Print) **JCR**, v. 21, p. 177-196, 2011.
Citações: **WEB OF SCIENCE**™ 2 | **SCOPUS** 3
11. PEIXOTO, A. J. ; **OLIVEIRA, T. R.** ; HSU, L. . Rastreamento Global via Controle por Modos Deslizantes e Observador com Ganho Dinâmico. Controle & Automação (Impresso), v. 22, p. 308-324, 2011.
Citações: **SCOPUS** 1
12. **OLIVEIRA, T. R.** ; PEIXOTO, A. J. ; HSU, L. . Controle por Modos Deslizantes de Sistemas Multivariáveis Não-Lineares Incertos Aplicado à Servovisão Robótica Não-Calibrada. Controle & Automação (Impresso), v. 22, p. 201-213, 2011.

13. OLIVEIRA, T. R. ; PEIXOTO, A. J. ; HSU, L. . Controle por realimentação de saída e modos deslizantes via função de chaveamento periódica aplicado ao problema de busca extremal. Controle & Automação (Impresso), p. 412-424, 2011.

Citações: **SCOPUS** 1

14. ★ Oliveira, Tiago Roux ; Hsu, Liu ; Peixoto, Alessandro Jacoud . Output-feedback global tracking for unknown control direction plants with application to extremum-seeking control. Automatica (Oxford) **JCR**, v. 47, p. 2029-2038, 2011.

Citações: **WEB OF SCIENCE™** 7 | **SCOPUS** 12

15. OLIVEIRA, T. R. ; PEIXOTO, A. J. ; Costa, R. R. ; HSU, L. . Dwell-time and Disturbance Monitoring for Peaking Avoidance and Performance Improvement in High-gain Observer based Sliding Mode Control. Dynamics of Continuous, Discrete and Impulsive Systems. B, Applications and Algorithms **JCR**, v. 17, p. 839-874, 2010.

Citações: **SCOPUS** 6

16. OLIVEIRA, T. R. ; PEIXOTO, A. J. ; HSU, L. . Controle por realimentação de saída para sistemas incertos fortemente não-lineares. Controle & Automação (Impresso), v. 21, p. 69-81, 2010.

Citações: **SciELO** 3 | **SCOPUS** 4

17. ★ OLIVEIRA, T. R. ; PEIXOTO, A. J. ; HSU, L. . Sliding Mode Control of Uncertain Multivariable Nonlinear Systems with Unknown Control Direction via Switching and Monitoring Function. IEEE Transactions on Automatic Control (Print) **JCR**, v. 55, p. 1028-1034, 2010.

Citações: **WEB OF SCIENCE™** 23 | **SCOPUS** 28

18. ★ OLIVEIRA, T. R. ; PEIXOTO, A. J. ; NUNES, E. V. L. ; HSU, L. . Control of uncertain nonlinear systems with arbitrary relative degree and unknown control direction using sliding modes. International Journal of Adaptive Control and Signal Processing **JCR**, v. 21, p. 692-707, 2007.

Citações: **WEB OF SCIENCE™** 30 | **SCOPUS** 35

Capítulos de livros publicados

1. Hsu, L. ; NUNES, E. V. L. ; OLIVEIRA, T. R. ; PEIXOTO, A. J. . Global Multivariable Hybrid Estimator for Nonuniform Relative Degree Systems with Uncertainties and Disturbances. In: Xinghuo Yu and Mehmet Onder Efe. (Org.). Recent Advances in Sliding Modes: From Control to Intelligent Mechatronics - Studies in Systems, Decision and Control. -ed.Berlin: Springer, 2015, v. 24, p. 197-215.

2. Hsu, L. ; NUNES, E. V. L. ; OLIVEIRA, T. R. ; PEIXOTO, A. J. ; CUNHA, J.P.V.S. ; Costa, R. R. ; LIZARRALDE, F. . Output Feedback Sliding Mode Control Approaches using Observers and/or Differentiators (Springer Extended Version). In: Leonid Fridman; Jaime Moreno; Rafael Iriarte. (Org.). Sliding Modes after the First decade of the 21st Century: State of the Art - Lecture Notes in Control and Information Sciences (LNCIS). 01ed.Berlin: Springer Verlag, 2012, v. 412, p. 269-292.

3. Hsu, L. ; NUNES, E. V. L. ; OLIVEIRA, T. R. ; PEIXOTO, A. J. ; CUNHA, J.P.V.S. ; Costa, R. R. ; LIZARRALDE, F. . Output Feedback Sliding Mode Control Approaches using Observers and/or Differentiators. In: Leonid Fridman. (Org.). Plenaries and Semiplenaries of 11th IEEE Workshop on Variable Structure Systems - Final Meeting - Automatization and Monitoring of Energy Production Processes via Sliding Mode Control. Mexico City: Fondo de Cooperación Internacional en Ciencia y Tecnología Unión Europea (FONCICYT), 2010, v. 01, p. 245-267.

Textos em jornais de notícias/revistas

1. MORA-CAMINO, F. ; OLIVEIRA, T. R. ; REVOREDO, T. C. ; ROCHA-BARBOSA, O. . Programa Cátedras Francesas na UERJ. Departamento de Cooperação Internacional da UERJ (DCI - Eventos), Rio de Janeiro, 01 abr. 2014.

2. Oliveira, Tiago Roux . Professor cria algoritmo que otimiza a eficiência de equipamentos. INFORME UERJ, Rio de Janeiro, p. 4, 09 ago. 2012.

3.

Oliveira, Tiago Roux . Brasileiro propõe novo controlador de freios ABS. Inovação Tecnológica: Tudo o que acontece na fronteira do conhecimento, Rio de Janeiro, 24 jul. 2012.

4. **Oliveira, Tiago Roux** . Sistema projetado na Coppe propõe novo controlador de freios ABS. Planeta COPPE (Seção - Notícias), Rio de Janeiro, 19 jul. 2012.

5. **Oliveira, Tiago Roux** . Atuação como Bolsista Valoriza o Currículo. Folha Dirigida - Caderno Especial Pós-Graduação (Entrevista), Rio de Janeiro, p. 14 - 14, 03 jul. 2012.

Trabalhos completos publicados em anais de congressos

1. TSUBAKINO, D. ; **OLIVEIRA, T. R.** ; KRSTIC, M. . Predictor-Feedback for Multi-Input LTI Systems with Distinct Delays. In: American Control Conference, 2015, Chicago. Proc. of the 33rd AACC International American Control Conference, 2015.

2. **OLIVEIRA, T. R.** ; KRSTIC, M. ; TSUBAKINO, D. . Multiparameter Extremum Seeking with Output Delays. In: American Control Conference, 2015, Chicago. Proc. of the 33rd AACC International American Control Conference, 2015.

3. **OLIVEIRA, T. R.** ; KRSTIC, M. . Gradient Extremum Seeking with Delays. In: IFAC Workshop on Time Delay Systems, 2015, Ann Arbor. Proc. of the 12th IFAC Workshop on Time Delay Systems (TDS'2015), 2015.

4. **OLIVEIRA, T. R.** ; KRSTIC, M. . Newton-based Extremum Seeking under Actuator and Sensor Delays. In: IFAC Workshop on Time Delay Systems, 2015, Ann Arbor. Proc. of the 12th IFAC Workshop on Time Delay Systems (TDS'2015), 2015.

5. RODRIGUES, V. H. P. ; DANSA, M. M. ; **OLIVEIRA, T. R.** . Estabilização Global para uma Classe de Sistemas Hipercaóticos através de Observadores da Norma em Cascata. In: Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente (SBAI), 2015, Natal - RN. Proc. of the XII Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente, 2015.

6. **OLIVEIRA, T. R.** ; KRSTIC, M. ; RODRIGUES, V. H. P. . Predictor Feedback for Extremum Seeking with Delays. In: Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente (SBAI), 2015, Natal - RN. Proc. of the XII Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente, 2015.

7. **OLIVEIRA, T. R.** ; ESTRADA, A. . Global Exact Differentiator based on Higher-Order Sliding Modes and Dynamic Gains for Globally Stable Output-Feedback Control. In: IEEE Conference on Decision and Control (CDC), 2015, Osaka. Proc. of the 54th Conference on Decision and Control, 2015.

8. **OLIVEIRA, T. R.** ; KRSTIC, M. ; TSUBAKINO, D. . Extremum Seeking subject to Multiple and Distinct Input Delays. In: IEEE Conference on Decision and Control (CDC), 2015, Osaka. Proc. of the 54th Conference on Decision and Control, 2015.

9. PEIXOTO, A. J. ; **OLIVEIRA, T. R.** . Global Output-Feedback Extremum Seeking Control for Nonlinear Systems with Arbitrary Relative Degree. In: World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC), 2014, Cape Town. Proc. of the 19th World Congress of the International Federation of Automatic Control, 2014.

10. **OLIVEIRA, T. R.** ; CUNHA, J.P.V.S. . Global Output Feedback Sliding Mode Control of Nonlinear Systems with Multiple Time Delays. In: World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC), 2014, Cape Town. Proc. of the 19th World Congress of the International Federation of Automatic Control, 2014.

11. HSU, L. ; **OLIVEIRA, T. R.** ; CUNHA, J.P.V.S. . Extremum Seeking Control via Monitoring Function and Time-Scaling for Plants of Arbitrary Relative Degree. In: IEEE International Workshop on Variable Structure Systems, 2014, Nantes. Proc. of the 13th Int. Workshop on Variable Structure Systems (VSS'2014), 2014.

12. RODRIGUES, V. H. P. ; **OLIVEIRA, T. R.** . Chaos Synchronization Applied to Secure Communication via Sliding Mode Control and Norm State Observers. In: IEEE International Workshop on Variable Structure Systems, 2014, Nantes. Proc. of the 13th Int. Workshop on Variable Structure Systems (VSS'2014), 2014.

13. GOMES, L. L. ; LEAL, L. P. ; **OLIVEIRA, T. R.** ; CUNHA, JOSÉ PAULO V. S. . Controle de um Veículo Quadricóptero usando um Sistema de Captura de Movimentos. In: Congresso Brasileiro de Automática (CBA), 2014, Belo Horizonte -

MG. Proc. of the XX Congresso Brasileiro de Automática, 2014.

14. OLIVEIRA, T. R. ; HSU, L. ; CUNHA, JOSÉ PAULO V. S. ; RODRIGUES, V. H. P. . Controle Extremal via Função de Monitoração e Escalonamento Temporal para Grau Relativo Arbitrário. In: Congresso Brasileiro de Automática (CBA), 2014, Belo Horizonte - MG. Proc. of the XX Congresso Brasileiro de Automática, 2014.

15. RODRIGUES, V. H. P. ; OLIVEIRA, T. R. . Sincronização Caótica aplicada à Comunicação Segura via Controle por Modos Deslizantes. In: Congresso Brasileiro de Automática (CBA), 2014, Belo Horizonte - MG. Proc. of the XX Congresso Brasileiro de Automática, 2014.

16. OLIVEIRA, T. R. ; AMINDE, N. O. ; HSU, L. . Monitoring Function based Extremum Seeking Control for Uncertain Relative Degrees with Light Source Seeking Experiments. In: IEEE Conference on Decision and Control, 2014, Los Angeles. Proc. of the 53rd IEEE Conference on Decision and Control (CDC'2014), 2014.

17. MORA-CAMINO, F. ; AB-WAHID, M. ; BOUADI, H. ; REVOREDO, T. C. ; OLIVEIRA, T. R. . Design of aircraft space indexed guidance along an airstream. In: Digital Avionics Systems Conference, 2014, Colorado Springs. Proc. of the 33rd Digital Avionics Systems Conference (DASC'2014), 2014.

18. BARBOSA, W. S. ; OLIVEIRA, T. R. . Sliding Mode Tracking Control for Functional Electrical Stimulation. In: Congreso Latinoamericano de Control Automático, 2014, Cancún. Proc. of the XVI Congreso Latinoamericano de Control Automático (CLCA'2014), 2014.

19. AMINDE, N. O. ; OLIVEIRA, T. R. ; HSU, L. . Global Output-Feedback Extremum Seeking Control via Monitoring Functions. In: IEEE Conference on Decision and Control, 2013, Firenze. Proc. of the 52nd IEEE Conference on Decision and Control (CDC'2013), 2013.

20. REVOREDO, T. C. ; OLIVEIRA, T. R. ; PORTO, M. B. . A Robótica como instrumento de estímulo à Engenharia através da interação entre a Universidade e o Ensino Médio. In: Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia, 2013, Gramado - RS. Proc. of the XLI Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia (COBENGE'2013), 2013.

21. AMINDE, N. O. ; OLIVEIRA, T. R. ; HSU, L. . Controle Extremal via Função de Monitoração Aplicado ao Problema de Busca de Fonte. In: Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente (SBAI), 2013, Fortaleza- CE. Proc. of the XI Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente, 2013.

22. RODRIGUES, V. H. P. ; OLIVEIRA, T. R. . Estabilização Global do Sistema Caótico de Lorenz através do Controle por Modos Deslizantes via Observadores da Norma. In: Conferência Brasileira de Dinâmica, Controle e Aplicações, 2013, Fortaleza - CE. Proc. of the XI Conferência Brasileira de Dinâmica, Controle e Aplicações (DINCON'2013), 2013.

23. OLIVEIRA, T. R. ; PEIXOTO, A. J. ; NUNES, E. V. L. ; HSU, L. . Binary Robust Adaptive Control for Global Tracking of Uncertain Systems with Unknown High-Frequency-Gain Sign. In: IEEE International Workshop on Variable Structure Systems, 2012, Bombay. Proc. of the 12th Int. Workshop on Variable Structure Systems (VSS'2012), 2012.

24. PEIXOTO, A. J. ; OLIVEIRA, T. R. . Extremum Seeking Control via Sliding Modes and Periodic Switching Function Applied to Raman Optical Amplifiers. In: AACC International American Control Conference, 2012, Montreal. Proc. of the 30th AACC International American Control Conference, 2012.

25. OLIVEIRA, T. R. ; PEIXOTO, A. J. ; NUNES, E. V. L. ; HSU, L. . Controle Adaptativo Binário para Rastreamento Global de Sistemas Incertos com Direção de Controle Desconhecida. In: Congresso Brasileiro de Automática (CBA), 2012, Campina Grande - PB. Proc. of the XIX Congresso Brasileiro de Automática, 2012.

26. COUTINHO, C. L. ; CUNHA, J.P.V.S. ; OLIVEIRA, T. R. . Controle por Modos Deslizantes para Sistemas com Atraso na Saída. In: Congresso Brasileiro de Automática (CBA), 2012, Campina Grande - PB. Proc. of the XIX Congresso Brasileiro de Automática, 2012.

27. NUNES, E. V. L. ; OLIVEIRA, T. R. ; PEIXOTO, A. J. ; HSU, L. . Global Exact Tracking for Uncertain Multivariable Systems with Non-uniform Relative Degree by Switching Adaptation. In: World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC), 2011, Milano. Proc. of the 18th World Congress of the International Federation of Automatic Control, 2011.

28. COUTINHO, C. L. ; OLIVEIRA, T. R. ; CUNHA, J.P.V.S. . Output-Feedback Sliding Mode Control for Global Tracking of Uncertain Nonlinear Time-Delay Systems. In: IEEE International Conference on Decision and Control

(CDC), 2011, Orlando. Proc. of the 50th IEEE International Conference on Decision and Control and European Control Conference, 2011.

29. PEIXOTO, A. J. ; **OLIVEIRA, T. R.** ; SAGAZ, G. S. G. . Controle por Busca Extremal de Amplificadores Ópticos Raman via Modos Deslizantes e Função de Chaveamento Periódica. In: Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente (SBAI), 2011, São João del-Rei. Proc. of the X Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente, 2011.

30. NUNES, E. V. L. ; PEIXOTO, A. J. ; **OLIVEIRA, T. R.** ; HSU, L. . Global Exact Tracking for Uncertain Multivariable Linear Systems by Output Feedback Sliding Mode Control. In: AACC International American Control Conference, 2010, Baltimore. Proc. of the 29th AACC International American Control Conference, 2010.

31. **OLIVEIRA, T. R.** ; PEIXOTO, A. J. ; HSU, L. . Solving the Unknown Control Direction Problem for Strongly Nonlinear Systems by means of Periodic Switching Function and Norm Observers. In: IEEE International Workshop on Variable Structure Systems, 2010, Mexico City. Proc. of the 11th Int. Workshop on Variable Structure Systems (VSS'2010), 2010.

32. PEIXOTO, A. J. ; **OLIVEIRA, T. R.** ; HSU, L. . Periodic Switching Function Based Sliding Mode Control Applied to Output-Feedback Extremum-Seeking Problem. In: IEEE International Workshop on Variable Structure Systems, 2010, Mexico City. Proc. of the 11th Int. Workshop on Variable Structure Systems (VSS'2010), 2010.

33. **OLIVEIRA, T. R.** ; HSU, L. ; PEIXOTO, A. J. . Controle por Realimentação de Saída e Modos Deslizantes via Função de Chaveamento Periódica Aplicado ao Problema de Busca Extremal. In: Congresso Brasileiro de Automática (CBA), 2010, Bonito - MS. Proc. of the XVIII Congresso Brasileiro de Automática, 2010.

34. NUNES, E. V. L. ; PEIXOTO, A. J. ; **OLIVEIRA, T. R.** ; HSU, L. . Controle por Modos Deslizantes Baseado num Estimador Híbrido para Rastreamento Global e Exato de Sistemas Multivariáveis Incertos. In: Congresso Brasileiro de Automática (CBA), 2010, Bonito - MS. Proc. of the XVIII Congresso Brasileiro de Automática, 2010.

35. **OLIVEIRA, T. R.** ; PEIXOTO, A. J. ; LEITE, A. C. ; HSU, L. . Sliding Mode Control of Uncertain Multivariable Nonlinear Systems Applied to Uncalibrated Robotics Visual Servoing. In: AACC International American Control Conference, 2009, St. Louis. Proc. of the 28th AACC International American Control Conference, 2009.

36. PEIXOTO, A. J. ; **OLIVEIRA, T. R.** ; HSU, L. . Global Tracking Output-feedback Sliding Mode Control Design via Norm Estimators and Variable High Gain Observer. In: IEEE International Conference on Decision and Control, 2009, Shanghai. Proc. of the 48th IEEE International Conference on Decision and Control, 2009.

37. **OLIVEIRA, T. R.** ; PEIXOTO, A. J. ; HSU, L. . Dwell-Time and Monitoring Schemes for Peaking Avoidance in High-Gain Observer Based Output-feedback Control. In: IEEE International Conference on Decision and Control, 2009, Shanghai. Proc. of the 48th IEEE International Conference on Decision and Control, 2009.

38. **OLIVEIRA, T. R.** ; PEIXOTO, A. J. ; HSU, L. . Peaking Free Output-feedback Control of Uncertain Nonlinear Systems. In: AACC International American Control Conference, 2008, Seattle. Proc. of the 27th AACC International American Control Conference, 2008.

39. **OLIVEIRA, T. R.** ; HSU, L. ; PEIXOTO, A. J. . Output-Feedback Sliding Mode Control of Uncertain Systems with Unknown Control Direction: a Periodic Switching Function Approach. In: IEEE International Workshop on Variable Structure Systems, 2008, Antalya. Proc. of the 10th Int. Workshop on Variable Structure Systems (VSS'08), 2008.

40. **OLIVEIRA, T. R.** ; HSU, L. ; PEIXOTO, A. J. . Peaking Free High Gain Observer Based Sliding Mode Control for Uncertain Systems with Strong Nonlinearities. In: Congresso Brasileiro de Automática (CBA), 2008, Juiz de Fora - MG. Proc. of the XVII Congresso Brasileiro de Automática, 2008.

41. **OLIVEIRA, T. R.** ; PEIXOTO, A. J. ; HSU, L. . Sliding Mode Output Tracking of Uncertain Nonlinear Systems with Unknown Control Direction. In: AACC International American Control Conference, 2007, New York. Proc. of the 26th AACC International American Control Conference, 2007.

42. **OLIVEIRA, T. R.** ; HSU, L. ; PEIXOTO, A. J. . Controle por Modos Deslizantes de Sistemas Incertos com Grau Relativo Arbitrário e Direção de Controle Desconhecida. In: Congresso Brasileiro de Automática (CBA), 2006, Salvador. Proc. of the XVI Congresso Brasileiro de Automática, 2006.

43. PEIXOTO, A. J. ; **OLIVEIRA, T. R.** ; HSU, L. . Sliding Mode Control of Uncertain Systems with Arbitrary Relative

and Unknown Control Direction: Theory and Experiments. In: IEEE International Conference on Decision and Control, 2006, San Diego. Proc. of the 45th IEEE International Conference on Decision and Control, 2006.

44. HSU, L. ; **OLIVEIRA, T. R.** ; PEIXOTO, A. J. . Sliding Mode Control of Uncertain Nonlinear Systems with Arbitrary Relative Degree and Unknown Control Direction. In: IEEE International Workshop on Variable Structure Systems, 2006, Alghero. Proc. of the 9th Int. Workshop on Variable Structure Systems (VSS'06), 2006.

Apresentações de Trabalho

- 1. Oliveira, Tiago Roux** . A Robótica como Instrumento de Estímulo à Engenharia, Ciclo de Palestras do Programa Jovem Cientista do Nosso Estado (JCNE/FAPERJ), Coordenação de Telecomunicações (COTEL/CEFET-RJ), Rio de Janeiro. 2015. (Apresentação de Trabalho/Conferência ou palestra).
- 2. Oliveira, Tiago Roux** . A Robótica como Instrumento de Estímulo à Engenharia, Ciclo de Palestras do Programa Jovem Cientista do Nosso Estado (JCNE/FAPERJ), Instituto de Aplicação Fernando Rodrigues da Silveira (CAP/UERJ), Rio de Janeiro. 2015. (Apresentação de Trabalho/Conferência ou palestra).
- 3. Oliveira, Tiago Roux** . A Robótica como Instrumento de Estímulo à Engenharia, Ciclo de Palestras do Programa Jovem Cientista do Nosso Estado (JCNE/FAPERJ), Centro de Estudos Jovens e Adultos (CEJA) - Madureira/CECIERJ, Rio de Janeiro. 2015. (Apresentação de Trabalho/Conferência ou palestra).
- 4. HSU, L. ; OLIVEIRA, T. R. ; CUNHA, J.P.V.S.** . Extremum Seeking Control via Monitoring Function and Time-Scaling for Plants of Arbitrary Relative Degree. 2014. (Apresentação de Trabalho/Congresso).
- 5. PEIXOTO, A. J. ; OLIVEIRA, T. R.** . Global Output-Feedback Extremum Seeking Control for Nonlinear Systems with Arbitrary Relative Degree. 2014. (Apresentação de Trabalho/Congresso).
- 6. OLIVEIRA, T. R. ; CUNHA, J.P.V.S.** . Global Output Feedback Sliding Mode Control of Nonlinear Systems with Multiple Time Delays. 2014. (Apresentação de Trabalho/Congresso).
- 7. BARBOSA, W. S. ; OLIVEIRA, T. R.** . Sliding Mode Tracking Control for Functional Electrical Stimulation. 2014. (Apresentação de Trabalho/Congresso).
- 8. OLIVEIRA, T. R. ; AMINDE, N. O. ; HSU, L.** . Monitoring Function Based Extremum Seeking Control for Uncertain Relative Degrees with Light Source Seeking Experiments. 2014. (Apresentação de Trabalho/Congresso).
- 9. Oliveira, Tiago Roux** . Palestra sobre Controle de Freios Automotivos Utilizando Extremum Seeking. 2013. (Apresentação de Trabalho/Simpósio).
- 10. AMINDE, N. O. ; OLIVEIRA, T. R. ; HSU, L.** . Controle Extremal via Função de Monitoração Aplicado ao Problema de Busca de Fonte. 2013. (Apresentação de Trabalho/Simpósio).
- 11. RODRIGUES, V. H. P. ; OLIVEIRA, T. R.** . Estabilização Global do Sistema Caótico de Lorenz Através do Controle por Modos Deslizantes via Observadores da Norma. 2013. (Apresentação de Trabalho/Conferência ou palestra).
- 12. REVOREDO, T. C. ; PORTO, M. B. ; OLIVEIRA, T. R.** . A robótica como instrumento de estímulo à Engenharia através da interação entre a Universidade e o Ensino Médio. 2013. (Apresentação de Trabalho/Congresso).
- 13. AMINDE, N. O. ; OLIVEIRA, T. R. ; HSU, L.** . Global Output-Feedback Extremum Seeking Control Via Monitoring Functions. 2013. (Apresentação de Trabalho/Congresso).
- 14. OLIVEIRA, T. R. ; PEIXOTO, A. J. ; NUNES, E. V. L. ; HSU, L.** . Binary Robust Adaptive Control for Global Tracking of Uncertain Systems with Unknown High-Frequency-Gain Sign. 2012. (Apresentação de Trabalho/Congresso).
- 15. OLIVEIRA, T. R. ; PEIXOTO, A. J. ; HSU, L.** . Solving the Unknown Control Direction Problem for Strongly Nonlinear Systems by means of Periodic Switching Function and Norm Observers. 2010. (Apresentação de Trabalho/Congresso).
- 16. PEIXOTO, A. J. ; OLIVEIRA, T. R. ; HSU, L.** . Periodic Switching Function Based Sliding Mode Control Applied to

Output-Feedback Extremum-Seeking Problem. 2010. (Apresentação de Trabalho/Congresso).

17. NUNES, E. V. L. ; PEIXOTO, A. J. ; **OLIVEIRA, T. R.** ; HSU, L. . Global Exact Tracking for Uncertain Multivariable Linear Systems by Output Feedback Sliding Mode Control. 2010. (Apresentação de Trabalho/Congresso).

18. **OLIVEIRA, T. R.** ; HSU, L. ; PEIXOTO, A. J. . Controle por Realimentação de Saída e Modos Deslizantes via Função de Chaveamento Periódica Aplicado ao Problema de Busca Extremal. 2010. (Apresentação de Trabalho/Congresso).

19. NUNES, E. V. L. ; PEIXOTO, A. J. ; **OLIVEIRA, T. R.** ; HSU, L. . Controle por Modos Deslizantes Baseado num Estimador Híbrido para Rastreamento Global e Exato de Sistemas Multivariáveis Incertos. 2010. (Apresentação de Trabalho/Congresso).

20. **OLIVEIRA, T. R.** ; HSU, L. ; PEIXOTO, A. J. . Output-Feedback Sliding Mode Control of Uncertain Systems with Unknown Control Direction: a Periodic Switching Function Approach. 2008. (Apresentação de Trabalho/Congresso).

21. **OLIVEIRA, T. R.** ; HSU, L. ; PEIXOTO, A. J. . Peaking Free High Gain Observer Based Sliding Mode Control for Uncertain Systems with Strong Nonlinearities. 2008. (Apresentação de Trabalho/Congresso).

22. **OLIVEIRA, T. R.** ; PEIXOTO, A. J. ; HSU, L. . Sliding Mode Output Tracking of Uncertain Nonlinear Systems with Unknown Control Direction. 2007. (Apresentação de Trabalho/Congresso).

23. **OLIVEIRA, T. R.** ; HSU, L. ; PEIXOTO, A. J. . Controle por Modos Deslizantes de Sistemas Incertos com Grau Relativo Arbitrário e Direção de Controle Desconhecida. 2006. (Apresentação de Trabalho/Congresso).

Outras produções bibliográficas

1. **OLIVEIRA, T. R.** . Rastreamento para Sistemas Incertos Fortemente Não-lineares com Direção de Controle Desconhecida 2010 (Tese de Doutorado).

2. **OLIVEIRA, T. R.** . Rastreamento para Sistemas Incertos Fortemente Não-lineares com Direção de Controle Desconhecida 2008 (Proposta de Tese de Doutorado).

3. **OLIVEIRA, T. R.** . Controle por Modos Deslizantes de Sistemas Incertos com Direção de Controle Desconhecida 2006 (Tese de Mestrado).

4. **OLIVEIRA, T. R.** . Projeto de Monitoração de Ambientes 2004 (Monografia de Fim de Curso).

Demais tipos de produção técnica

1. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do 33rd American Control Conference (ACC'2015). 2015. (Revisão Técnica de Artigos).

2. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do 54th IEEE International Conference on Decision and Control (CDC'2015). 2015. (Revisão Técnica de Artigos).

3. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do 32th American Control Conference (ACC'2014). 2014. (Revisão Técnica de Artigos).

4. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do 19th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC'2014). 2014. (Revisão Técnica de Artigos).

5. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do 13th IEEE International Workshop on Variable Structure Systems (VSS'2014). 2014. (Revisão Técnica de Artigos).

6. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do 10th IEEE International Conference on Automation Science and Engineering (CASE'2014). 2014. (Revisão Técnica de Artigos).

7. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do 53rd IEEE International Conference on Decision and Control (CDC'2014). 2014. (Revisão Técnica de Artigos).

8. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do XX Congresso Brasileiro de Automática (CBA'2014). 2014. (Revisão Técnica de Artigos).
9. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do Livro 'Complexity, analysis and control of singular biological systems'. Lecture Notes in Control and Information Sciences (LNCIS), 234 p., vol. 421, Ed. Springer, London, 2012. Authors: Qingling Zhang, Chao Liu and Xue Zhang.. 2014. (Revisão Técnica de Livros Publicados).
10. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do XVI Congresso Latinoamericano de Control Automático (CLCA'2014). 2014. (Revisão Técnica de Artigos).
11. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do 31th American Control Conference (ACC'2013). 2013. (Revisão Técnica de Artigos).
12. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do XI Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente (SBAI'2013). 2013. (Revisão Técnica de Artigos).
13. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do 51st IEEE International Conference on Decision and Control (CDC'2012). 2012. (Revisão Técnica de Artigos).
14. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do 12th IEEE International Workshop on Variable Structure Systems (VSS'2012). 2012. (Revisão Técnica de Artigos).
15. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do 25th IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS'2012). 2012. (Revisão Técnica de Artigos).
16. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do XIX Congresso Brasileiro de Automática (CBA'2012). 2012. (Revisão Técnica de Artigos).
17. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS'2011). 2011. (Revisão Técnica de Artigos).
18. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do 50th IEEE International Conference on Decision and Control (CDC'2011). 2011. (Revisão Técnica de Artigos).
19. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do X Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente (SBAI'2011). 2011. (Revisão Técnica de Artigos).
20. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do 11th IEEE International Workshop on Variable Structure Systems (VSS'2010). 2010. (Revisão Técnica de Artigos).
21. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do 49th IEEE International Conference on Decision and Control (CDC'2010). 2010. (Revisão Técnica de Artigos).
22. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do XVIII Congresso Brasileiro de Automática (CBA'2010). 2010. (Revisão Técnica de Artigos).
23. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do 11th IEEE International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision (ICARCV'2010). 2010. (Revisão Técnica de Artigos).
24. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do IX Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente (SBAI'09). 2009. (Revisão Técnica de Artigos).
25. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do 48th IEEE International Conference on Decision and Control (CDC'09). 2009. (Revisão Técnica de Artigos).
26. **OLIVEIRA, T. R.** ; HSU, L. . Avaliação Experimental do Desempenho de Malhas de Controle em Função dos Parâmetros Temporais em Redes Fieldbus. 2008. (Relatório Técnico - Projeto Coppetec: PEE-006712).
27. **OLIVEIRA, T. R.** . Revisor do 47th IEEE International Conference on Decision and Control (CDC'08). 2008.

(Revisão Técnica de Artigos).

28. OLIVEIRA, T. R. . Revisor do 10th IEEE International Workshop on Variable Structure Systems (VSS'08). 2008. (Revisão Técnica de Artigos).

Bancas

Participação em bancas de trabalhos de conclusão

Mestrado

1. BHAYA, A.; **OLIVEIRA, T. R.**; KASZKUREWICZ, E.. Participação em banca de Bernardo Cardoso de Aquino Cruz. Control Lyapunov Function Design of Advertising in a Duopoly. 2014. Dissertação (Mestrado em Engenharia Elétrica) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
2. **OLIVEIRA, T. R.**; CUNHA, J.P.V.S.; PEIXOTO, A. J.; PINO, A. V.. Participação em banca de William de Souza Barbosa. Controle de um Sistema de Eletroestimulação Funcional. 2014. Dissertação (Mestrado em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro.
3. SIMOES, A. M.; PELLANDA, P. C.; GOMES, G. M. P.; **OLIVEIRA, T. R.**. Participação em banca de Guilherme José de Souza Santos. Síntese de Controladores Robustos de Ordem Reduzida Aplicada a Mísseis. 2013. Dissertação (Mestrado em Engenharia Elétrica) - Instituto Militar de Engenharia.
4. Zachi, A. R. L.; PEIXOTO, A. J.; **OLIVEIRA, T. R.**; LEITE, A. C.. Participação em banca de Adriana Machado Costa. Projeto de um diferenciador não-linear aproximado. 2013. Dissertação (Mestrado em Engenharia Elétrica) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca.
5. BHAYA, A.; Basilio, J.C.; **OLIVEIRA, T. R.**. Participação em banca de Igor Medeiros Moreira. Controle Preditivo baseado em Modelo com Estimação de Distúrbios para Plantas Monovariáveis. 2013. Dissertação (Mestrado em UFRJ COPPE-PEE Programa de Engenharia Elétrica) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
6. HSU, L.; **OLIVEIRA, T. R.**; Costa, R. R.; TORRES, L. A. B.. Participação em banca de Nerito Oliveira Aminde. Controle Extremal via Funções de Monitoração e Realimentação de Saída. 2013. Dissertação (Mestrado em Engenharia Elétrica) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
7. **OLIVEIRA, T. R.**; CUNHA, J.P.V.S.; GOMES DA SILVA JR, João Manoel; CAMPOS, M. C. M. M.; LIZARRALDE, F.. Participação em banca de Camila Lobo Coutinho. Controle de Sistemas Não-lineares com Atraso. 2012. Dissertação (Mestrado em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro.
8. OLIVEIRA, J. B.; ARAUJO, A. D.; Cunha, C. D.; **OLIVEIRA, T. R.**. Participação em banca de Leonardo Rodrigues de Lima Teixeira. Uma Abordagem Indireta para o Controle em Modo Dual Adaptativo Robusto. 2011. Dissertação (Mestrado em Engenharia Elétrica) - Universidade Federal do Rio Grande do Norte.
9. Zachi, A. R. L.; PEIXOTO, A. J.; Pedroza, L.C.C.; **OLIVEIRA, T. R.**. Participação em banca de Samantha Mendonça de Souza. Controle de Manipuladores com Parâmetros Incertos utilizando Servovisão no Espaço das Juntas. 2011. Dissertação (Mestrado em Engenharia Elétrica) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca.
10. Zachi, A. R. L.; PEIXOTO, A. J.; Pedroza, L.C.C.; **OLIVEIRA, T. R.**. Participação em banca de Luciano de Oliveira Araújo. Controle de Robô com Câmera Móvel utilizando Servovisão Adaptativa. 2011. Dissertação (Mestrado em Engenharia Elétrica) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca.
11. PEIXOTO, A. J.; Zachi, A. R. L.; GIRALDI, M. T. M. R.; Diene, O.; **OLIVEIRA, T. R.**. Participação em banca de Guilherme Salgado Gomes Sagaz. Controle por Busca Extremal de Amplificadores Ópticos Raman via Modos Deslizantes e Função de Chaveamento Periódica. 2011. Dissertação (Mestrado em Engenharia Elétrica) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca.

Teses de doutorado

1. OLIVEIRA, V. A.; CASTELAN NETO, E. B.; **OLIVEIRA, T. R.**; PALHARES, R. M.; FARIA, F. A.. Participação em banca de Michele Cristina Valentino. Extensão do Princípio de Invariância para Sistemas Chaveados Contínuos no Tempo. 2013. Tese (Doutorado em Engenharia Elétrica) - Universidade de São Paulo.

Qualificações de Doutorado

1. BHAYA, A.; **OLIVEIRA, T. R.**; KASZKUREWICZ, E.. Participação em banca de Rolando Cuevas Nunez. Dynamics of a Duopoly with Competitive Advertising Policies. 2015. Exame de qualificação (Doutorando em UFRJ COPPE-PEE Programa de Engenharia Elétrica) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.

Qualificações de Mestrado

1. Zachi, A. R. L.; PEIXOTO, A. J.; **OLIVEIRA, T. R.**. Participação em banca de Adriana Machado Costa. Projeto de Diferenciador Robusto Aproximado Utilizando a Teoria de Controle por Modos Deslizantes Suave. 2011. Exame de qualificação (Mestrando em Engenharia Elétrica) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca.

2. PEIXOTO, A. J.; Zachi, A. R. L.; Martinez, M.A.; **OLIVEIRA, T. R.**; Diene, O.. Participação em banca de Guilherme Salgado Gomes Sagaz. Controle Robusto de Sistemas Não-Lineares Incertos com Aplicação em Sistemas Ópticos. 2010. Exame de qualificação (Mestrando em Engenharia Elétrica) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca.

3. Zachi, A. R. L.; PEIXOTO, A. J.; Pedroza, L.C.C.; **OLIVEIRA, T. R.**. Participação em banca de Luciano de Oliveira Araújo. Controle Cinemático de Manipuladores com Parâmetros Incertos: Uma Abordagem Utilizando Servovisão com Câmera Móvel. 2010. Exame de qualificação (Mestrando em Engenharia Elétrica) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca.

4. Zachi, A. R. L.; PEIXOTO, A. J.; Pedroza, L.C.C.; **OLIVEIRA, T. R.**. Participação em banca de Samantha Mendonça de Souza. Contribuição ao Controle Cinemático de Manipuladores Utilizando Servovisão com Câmera Fixa. 2010. Exame de qualificação (Mestrando em Engenharia Elétrica) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca.

Trabalhos de conclusão de curso de graduação

1. **OLIVEIRA, T. R.**; CUNHA, J.P.V.S.; PAZOS, F.; CAMARGO, S.. Participação em banca de Victor Hugo Pereira Rodrigues. Sincronização Global de Sistemas Caóticos via Realimentação de Saída com Observadores da Norma. 2015. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro.

2. REVOREDO, T. C.; **OLIVEIRA, T. R.**; BELLAR, M. D.; BATTISTEL, A. G. H.. Participação em banca de João Pedro Gonçalves Freitas e Gabriel Araújo Fraga. Controle Extremal por Função de Monitoração Aplicado a Células a Combustível. 2015. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Elétrica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro.

3. **OLIVEIRA, T. R.**; CARVALHO, A. A.; PASTORE, D. H.. Participação em banca de Diogo Carvalho de Souza e Roberto Santos da Silveira. Modelagem e Controle de Sistemas Biológicos: do HIV ao Diabetes. 2014. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro.

4. PEIXOTO, A. J.; Costa, R. R.; GOZZI, J.; **OLIVEIRA, T. R.**. Participação em banca de Heleberg Cubiça de Souza Júnior. Modelagem, simulação e controle de um giroscópio. 2014. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.

5. PEIXOTO, A. J.; SECCHI, A. R.; **OLIVEIRA, T. R.**. Participação em banca de Arthur Fernandes dos Santos Xaud. Modelagem, simulação e controle via busca extremal de poços operando por gas-lift. 2014. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.

6. **OLIVEIRA, T. R.**; CUNHA, J.P.V.S.; PEIXOTO, A. J.; BATTISTEL, A. G. H.. Participação em banca de Leandro Lima Gomes e Lucas Pires Leal. Controle de um Quadricóptero por Servovisão. 2014. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro.

7. **OLIVEIRA, T. R.;** ALMEIDA, N. N.; CARNEIRO, T. A. A.; Zachi, A. R. L.. Participação em banca de Paulo Roberto Souza da Paz. Medição wireless da altura de ondas do mar utilizando sensor de pressão. 2013. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro.
8. **OLIVEIRA, T. R.;** CUNHA, J.P.V.S.; AMARAL, J. L. M.. Participação em banca de Rafael Vida de Castro Rosário. Sistema para Monitoração de uma Embarcação Não Tripulada. 2013. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro.
9. PEIXOTO, A. J.; **OLIVEIRA, T. R.;** CARNEIRO, R. F.. Participação em banca de Elycio Mendes Nogueira. Controle via Busca Extremal da Produção de Petróleo em Poços Operando com Elevação Artificial por Injeção de Gás. 2013. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
10. **OLIVEIRA, T. R.;** REVOREDO, T. C.; Diene, O.. Participação em banca de Belchior Luiz da Silva. Sistema de Controle de Emissão de Permissão de Trabalho em Instalações Offshore. 2013. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro.
11. **OLIVEIRA, T. R.;** REVOREDO, T. C.; MONTEIRO, L. F. C.; FERRAZ, H. A.. Participação em banca de Juliana da Conceição Cabral da Silva. Controle Extremal Aplicado a Células a Combustível. 2013. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro.
12. MONTEIRO, L. F. C.; LOVISOLO, L.; TCHEOU, M. P.; **OLIVEIRA, T. R..** Participação em banca de Elton Correia Braz. Implantação de um circuito de sincronismo PLL numa plataforma de simulação hardware-in-the-loop. 2013. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro.
13. MONTEIRO, L. F. C.; GUILHERME, A.; **OLIVEIRA, T. R..** Participação em banca de Vinicius Machado Trindade. Utilização de conversores de potência em redes elétricas monofásicas para alimentação de cargas trifásicas com aproveitamento de energia solar fotovoltaica. 2013. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Elétrica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro.
14. CUNHA, J.P.V.S.; **OLIVEIRA, T. R.;** PONTES, F. C.; MONTEIRO, L. F. C.. Participação em banca de Tauan Galvão Coutinho. Instrumentação de um Sistema de Aquisição de Dados para Embarcação Não Tripulada. 2013. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro.
15. PEIXOTO, A. J.; **OLIVEIRA, T. R.;** CARNEIRO, R. F.. Participação em banca de Eduardo Rizzo Soares Mendes de Albuquerque. Avaliação de Estratégias de Controle por Busca Extremal: Teoria e Experimentos. 2013. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.
16. LOVISOLO, L.; TCHEOU, M. P.; **OLIVEIRA, T. R..** Participação em banca de Jonas Cardoso da Silva. Indicador de Queda e Pedômetro com Monitoramento em Computador Pessoal. 2013. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro.
17. **OLIVEIRA, T. R.;** CUNHA, J.P.V.S.; REVOREDO, T. C.; NUNES, E. V. L.. Participação em banca de José Wilton Oliveira de Arruda. Controle Automático de Rumo de uma Embarcação de Superfície Não Tripulada. 2012. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro.
18. LOVISOLO, L.; TCHEOU, M. P.; **OLIVEIRA, T. R..** Participação em banca de Arlindo Gomes Dias. Eletrocardiógrafo Portátil de Baixo Custo. 2012. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro.
19. NEDJAH, N.; Mourelle, L. M.; **OLIVEIRA, T. R..** Participação em banca de Rafael Mathias de Mendonça. Modelagem, simulação e implementação de um enxame de robôs com organização de fila utilizando comunicação infravermelha. 2011. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro.
20. **OLIVEIRA, T. R.;** MONTEIRO, L. F. C.; BELLAR, M. D.; PEIXOTO, A. J.. Participação em banca de Nerito Oliveira Aminde. Otimização em Tempo Real Aplicada a Sistemas Fotovoltaicos. 2011. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro.
21. PONTES, F. C.; BARROS, F. A. R.; **OLIVEIRA, T. R..** Participação em banca de Fábio Pereira da Silva. Projeto de Fontes Chaveadas UPS para Aplicações Automotivas. 2011. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em

Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro.

22. NUNES, E. V. L.; GOZZI, J.; PEIXOTO, A. J.; **OLIVEIRA, T. R.** Participação em banca de Humberto Carvalho Thiengo. Técnicas de Controle por Modos Deslizantes de Ordem Superior Aplicadas a um Motor de Corrente Contínua. 2011. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.

23. Basilio, J.C.; Molina, L.; **OLIVEIRA, T. R.**; LIZARRALDE, F.. Participação em banca de Daniel Vaz Campos. Desvio de Obstáculos em Trajetórias de Robôs Móveis com Arquitetura de Navegação Reativa Utilizando Autômatos. 2010. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Universidade Federal do Rio de Janeiro.

24. PEIXOTO, A. J.; Gouvea, J. A.; Zachi, A. R. L.; Gesualdi, A. R.; **OLIVEIRA, T. R.** Participação em banca de Matheus Lopes Pereira e Felipe Augusto Ramos Borges. Projeto e Construção de um Protótipo para Controle de Formação de Robôs Móveis. 2010. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca.

25. PEIXOTO, A. J.; Gouvea, J. A.; Zachi, A. R. L.; Gesualdi, A. R.; **OLIVEIRA, T. R.** Participação em banca de Alex Tercete Matos. Reconhecimento e rastreamento de robôs móveis através de visão computacional. 2010. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia de Controle e Automação) - Centro Federal de Educação Tecnológica Celso Suckow da Fonseca.

26. Neto, L.C.S.; **OLIVEIRA, T. R.**; Mello, R.S.. Participação em banca de Jones Arraes de Almeida Junior e Rodrigo Villela de Castro. Central de distribuição do sinal SBTVD para TV's Analógicas. 2009. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro.

Participação em bancas de comissões julgadoras

Concurso público

1. **OLIVEIRA, T. R.**; REVOREDO, T. C.; CARVALHO, A. A.. Concurso para Professor Substituto na Área de Modelos Matemáticos, Departamento de Engenharia Eletrônica e Telecomunicações, Faculdade de Engenharia. 2013. Universidade do Estado do Rio de Janeiro.

Eventos

Participação em eventos, congressos, exposições e feiras

- 1.** 19th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC). Global Output Feedback Sliding Mode Control of Nonlinear Systems with Multiple Time Delays. 2014. (Congresso).
- 2.** XVI Congreso Latinoamericano de Control Automático (CLCA). Sliding Mode Tracking Control for Functional Electrical Stimulation. 2014. (Congresso).
- 3.** 53rd IEEE Conference on Decision and Control (CDC 2014). Monitoring Function Based Extremum Seeking Control for Uncertain Relative Degrees with Light Source Seeking Experiments. 2014. (Congresso).
- 4.** 53rd IEEE Conference on Decision and Control (CDC 2014). Co-Chair of the Session. 2014. (Congresso).
- 5.** 26th Southern California Control Workshop. 2014. (Congresso).
- 6.** IEEE 13th International Workshop on Variable Structure Systems. Extremum Seeking Control via Monitoring Function and Time-Scaling for Plants of Arbitrary Relative Degree. 2014. (Congresso).

- 7.** 19th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC). Global Output-Feedback Extremum Seeking Control for Nonlinear Systems with Arbitrary Relative Degree. 2014. (Congresso).
- 8.** IEEE 13th International Workshop on Variable Structure Systems. Chairman of the Session "High Order Sliding Mode Control". 2014. (Congresso).
- 9.** XI Conferência Brasileira de Dinâmica, Controle e Aplicações (DINCON). Estabilização Global do Sistema Caótico de Lorenz Através do Controle por Modos Deslizantes via Observadores da Norma. 2013. (Congresso).
- 10.** 52nd IEEE Conference on Decision and Control (CDC). Global Output-Feedback Extremum Seeking Control Via Monitoring Functions. 2013. (Congresso).
- 11.** XLI Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia (COBENGE). A robótica como instrumento de estímulo à Engenharia através da interação entre a Universidade e o Ensino Médio. 2013. (Congresso).
- 12.** XI Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente (SBAI). Controle Extremal via Função de Monitoração Aplicado ao Problema de Busca de Fonte. 2013. (Simpósio).
- 13.** IEEE 12th International Workshop on Variable Structure Systems. Binary Robust Adaptive Control for Global Tracking of Uncertain Systems with Unknown High-Frequency-Gain Sign. 2012. (Congresso).
- 14.** XIX Congresso Brasileiro de Automática. Controle por Modos Deslizantes para Sistemas com Atraso na Saída. 2012. (Congresso).
- 15.** XIX Congresso Brasileiro de Automática. Controle Adaptativo Binário para Rastreamento Global de Sistemas Incertos com Direção de Controle Desconhecida. 2012. (Congresso).
- 16.** 18th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC). Global Exact Tracking for Uncertain Multivariable Systems with Non-uniform Relative Degree by Switching Adaptation. 2011. (Congresso).
- 17.** X Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente (SBAI). Controle por Busca Extremal de Amplificadores Ópticos Raman via Modos Deslizantes e Função de Chaveamento Periódica. 2011. (Simpósio).
- 18.** IEEE 29th American Control Conference. 2010 American Control Conference - ACC2010 (Chairman of the Session "Sliding Mode Control"). 2010. (Congresso).
- 19.** IEEE 11th International Workshop on Variable Structure Systems. Solving the Unknown Control Direction Problem for Strongly Nonlinear Systems by means of Periodic Switching Function and Norm Observers. 2010. (Congresso).
- 20.** XVIII Congresso Brasileiro de Automática. Controle por Modos Deslizantes Baseado num Estimador Híbrido para Rastreamento Global e Exato de Sistemas Multivariáveis Incertos. 2010. (Congresso).
- 21.** XVIII Congresso Brasileiro de Automática. Controle por Realimentação de Saída e Modos Deslizantes via Função de Chaveamento Periódica Aplicado ao Problema de Busca Extremal. 2010. (Congresso).
- 22.** XVII Congresso Brasileiro de Automática. Peaking Free High Gain Observer Based Sliding Mode Control for Uncertain Systems with Strong Nonlinearities. 2008. (Congresso).
- 23.** IEEE 10th International Workshop on Variable Structure Systems. Output-Feedback Sliding Mode Control of Uncertain Systems with Unknown Control Direction: a Periodic Switching Function Approach. 2008. (Congresso).
- 24.** IEEE 26th American Control Conference. Sliding Mode Output Tracking of Uncertain Nonlinear Systems with Unknown Control Direction. 2007. (Congresso).
- 25.** XVI Congresso Brasileiro de Automática. Controle por Modos Deslizantes de Sistemas Incertos com Grau Relativo Arbitrário e Direção de Controle Desconhecida. 2006. (Congresso).

Organização de eventos, congressos, exposições e feiras

- 1. OLIVEIRA, T. R.** . Chair of the session "Input Delays and Uncertain Delays" of the 12th IFAC Workshop on Time Delay Systems (TDS). 2015. (Congresso).
- 2. OLIVEIRA, T. R.** . Co-chair of the session "Adaptive Control IV" of the 54th Conference on Decision and Control (CDC). 2015. (Congresso).
- 3. OLIVEIRA, T. R.** . Chair of the session "High order sliding mode control" of the 13th International Workshop on Variable Structure Systems (VSS). 2014. (Congresso).
- 4. OLIVEIRA, T. R.** . Co-chair of the session "Extremum Seeking II" of the 53rd IEEE Conference on Decision and Control (CDC). 2014. (Congresso).
- 5. Oliveira, Tiago Roux** . Palestra sobre "Controle de Freios Automotivos Utilizando Extremum Seeking" no 1º Simpósio de Engenharia, Automação e Acessibilidade (SEAA). 2013. (Congresso).
- 6. OLIVEIRA, T. R.** . Chair da sessão técnica "Controle Não-Linear, de Caos e Aplicações" do XI Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente (SBAI). 2013. (Congresso).
- 7. OLIVEIRA, T. R.** . Chair da sessão "Teoria de Controle e Aplicações" do XIX Congresso Brasileiro de Automática (CBA). 2012. (Congresso).
- 8. OLIVEIRA, T. R.** . Chair of the session "Sliding Mode Control" of the 2010 American Control Conference (ACC). 2010. (Congresso).

Orientações

Orientações e supervisões em andamento

Dissertação de mestrado

- 1.** Tamara Silva Passos Fernandes. Power Optimization and Control for Solar Energy Conversion Applications using Extremum Seeking. Início: 2015. Dissertação (Mestrado em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro, Coordenação de Aperfeiçoamento de Pessoal de Nível Superior. (Orientador).
- 2.** George Carneiro dos Santos. Predictor Feedback for Extremum Seeking with Unknown Delays. Início: 2015. Dissertação (Mestrado em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro, Coordenação de Aperfeiçoamento de Pessoal de Nível Superior. (Orientador).
- 3.** Alexandre Barros de Vasconcellos. Multivariable Extremum Seeking Control. Início: 2014. Dissertação (Mestrado em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro, Coordenação de Aperfeiçoamento de Pessoal de Nível Superior. (Orientador).
- 4.** Ionara Oliveira Marques. Controle de Sistemas Incertos com Atraso na Saída. Início: 2014. Dissertação (Mestrado em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro. (Orientador).

Trabalho de conclusão de curso de graduação

- 1.** Egisto Tavares Canhanga Catema. Controle de Módulos Solares Fotovoltaicos para Estações Rádio Base em Telecomunicações. Início: 2015. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Elétrica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro. (Orientador).
- 2.** Manuchi Martins Dansa. Controle de Sistemas com Grau Relativo Incerto aplicado à Regulação de Glicose em Pacientes Diabéticos. Início: 2015. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Eletrônica) -

Universidade do Estado do Rio de Janeiro. (Orientador).

3. Vinicius Pinho de Brito. Sistema de Posicionamento Dinâmico de Embarcações Não Tripuladas. Início: 2013. Trabalho de Conclusão de Curso (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro. (Orientador).

Iniciação científica

1. Jonathan Germano Fontana. Estimação e Controle em Sistemas Não-Lineares. Início: 2015. Iniciação científica (Graduando em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. (Orientador).

2. Manuchi Martins Dansa. Modelagem, Identificação e Controle de Sistemas Biológicos. Início: 2015. Iniciação científica (Graduando em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. (Orientador).

3. Victor Hugo Pereira Rodrigues. Controle Extremal e suas Aplicações. Início: 2015. Iniciação científica (Graduando em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. (Orientador).

4. Egisto Tavares Canhanga Catema. Controle Extremal Aplicado a um Sistema de Energia Solar Fotovoltaico. Início: 2015. Iniciação científica (Graduando em Engenharia Elétrica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. (Orientador).

Orientações e supervisões concluídas

Dissertação de mestrado

1. William de Souza Barbosa. Controle de um Sistema de Eletroestimulação Funcional. 2014. Dissertação (Mestrado em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro, . Orientador: Tiago Roux de Oliveira.

2. Nerito Oliveira Aminde. Controle Extremal via Funções de Monitoração e Realimentação de Saída. 2013. Dissertação (Mestrado em Engenharia Elétrica) - Universidade Federal do Rio de Janeiro, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.

3. Camila Lobo Coutinho. Controle de Sistemas Não-lineares com Atraso. 2012. Dissertação (Mestrado em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro, . Orientador: Tiago Roux de Oliveira.

Trabalho de conclusão de curso de graduação

1. Victor Hugo Pereira Rodrigues. Sincronização Global de Sistemas Caóticos via Realimentação de Saída com Observadores da Norma. 2015. Trabalho de Conclusão de Curso. (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.

2. João Pedro Gonçalves Freitas e Gabriel Araújo Fraga. Controle Extremal por Função de Monitoração Aplicado a Células a Combustível. 2015. Trabalho de Conclusão de Curso. (Graduação em Engenharia Elétrica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.

3. Diogo Carvalho de Souza e Roberto Santos da Silveira. Modelagem e Controle de Sistemas Biológicos: do HIV ao Diabetes. 2014. Trabalho de Conclusão de Curso. (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.

4. Leandro Lima Gomes e Lucas Pires Leal. Controle de um Quadricóptero por Servovisão. 2014. Trabalho de Conclusão de Curso. (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.

5. Juliana da Conceição Cabral da Silva. Controle Extremal Aplicado a Células a Combustível. 2013. Trabalho de

Conclusão de Curso. (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.

6. Tauan Galvão Coutinho. Instrumentação de um Sistema de Aquisição de Dados para Embarcação Não Tripulada. 2013. Trabalho de Conclusão de Curso. (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.

7. Paulo Roberto Souza da Paz. Medição wireless da altura de ondas do mar utilizando sensor de pressão. 2013. Trabalho de Conclusão de Curso. (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.

8. Belchior Luiz da Silva. Sistema de Controle de Emissão de Permissão de Trabalho em Instalações Offshore. 2013. Trabalho de Conclusão de Curso. (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.

9. Rafael Vida de Castro Rosário. Sistema para Monitoração de uma Embarcação Não Tripulada. 2013. Trabalho de Conclusão de Curso. (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.

10. Leonardo Lopes da Mota. Estudo sobre a modelagem e o controle de turbinas a gás para geração de energia. 2012. Trabalho de Conclusão de Curso. (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.

11. José Wilton Oliveira de Arruda. Controle Automático de Rumo de uma Embarcação de Superfície Não Tripulada. 2012. Trabalho de Conclusão de Curso. (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.

12. Nerito Oliveira Aminde. Otimização em Tempo Real Aplicada a Sistemas Fotovoltaicos. 2011. Trabalho de Conclusão de Curso. (Graduação em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.

Iniciação científica

1. Victor Hugo Pereira Rodrigues. Comunicação Caótica através do Controle Equivalente e Realimentação de Saída. 2015. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.

2. Egisto Tavares Canhanga Catema. Controle Extremal Aplicado a um Sistema de Energia Solar Fotovoltaico. 2015. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia Elétrica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.

3. Manuchi Martins Dansa. Controlador Bihormonal por Modos Deslizantes de Ordem Superior Aplicado à Regulação de Glicose em Pacientes Diabéticos. 2015. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.

4. Egisto Tavares Canhanga Catema. Sistema Virtual de Energia Solar Fotovoltaica para Testes de Estratégias de Controle. 2014. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia Elétrica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.

5. Victor Hugo Pereira Rodrigues. Controle por modos deslizantes via realimentação de saída para sistemas hipercaóticos de classe ISS. 2014. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.

6. Manuchi Martins Dansa. Controle do diabetes: Um novo campo de aplicação para sistemas de grau relativo incerto. 2014. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.

7. Diogo Carvalho de Souza. Modelagem e Controle do Sistema Glicose-Insulina. 2013. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro, Universidade do Estado do Rio de

Janeiro. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.

- 8.** Victor Hugo Pereira Rodrigues. Sincronização do Caos aplicada à Comunicação Segura. 2013. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.
- 9.** Henrique Fontenelle Teixeira. Descobrimo a Engenharia e suas aplicações através da robótica. 2013. Iniciação Científica. (Graduando em Ensino Médio - IC Júnior) - Instituto de Aplicação Fernando Rodrigues da Silveira (CAP-UERJ), Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.
- 10.** Clara Dantas Ramos. Descobrimo a Engenharia e suas aplicações através da robótica. 2013. Iniciação Científica. (Graduando em Ensino Médio - IC Júnior) - Instituto de Aplicação Fernando Rodrigues da Silveira (CAP-UERJ), Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.
- 11.** Danielle Rocha Macedo da Silva. Descobrimo a Engenharia e suas aplicações através da robótica. 2013. Iniciação Científica. (Graduando em Ensino Médio - IC Júnior) - Instituto de Aplicação Fernando Rodrigues da Silveira (CAP-UERJ), Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.
- 12.** Arthur Reis de Carvalho. Descobrimo a Engenharia e suas aplicações através da robótica. 2013. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro, Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.
- 13.** Camila Luna de Carvalho. Descobrimo a Engenharia e suas aplicações através da robótica. 2013. Iniciação Científica. (Graduando em Ensino Médio - IC Júnior) - Instituto de Aplicação Fernando Rodrigues da Silveira (CAP-UERJ), Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.
- 14.** Diogo Carvalho de Souza. O HIV pode ser controlado?. 2012. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro, Universidade do Estado do Rio de Janeiro. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.
- 15.** Victor Hugo Pereira Rodrigues. Trazendo Ordem ao Caos: uma abordagem utilizando a teoria de controle por modos deslizantes. 2012. Iniciação Científica. (Graduando em Engenharia Eletrônica) - Universidade do Estado do Rio de Janeiro. Orientador: Tiago Roux de Oliveira.

Inovação

Projetos de pesquisa

Projeto de desenvolvimento tecnológico

Educação e Popularização de C & T

Artigos

Artigos completos publicados em periódicos

- 1.** BELLAR, M. D. ; MONTEIRO, L. F. C. ; CUNHA, J.P.V.S. ; **OLIVEIRA, T. R.** . Sistemas eletrônicos de energia renovável: desafios e soluções para uma vida sustentável. Advir (ASDUERJ), v. 31, p. 77-89, 2013.

Apresentações de Trabalho

1. **Oliveira, Tiago Roux** . Palestra sobre Controle de Freios Automotivos Utilizando Extremum Seeking. 2013. (Apresentação de Trabalho/Simpósio).
2. REVOREDO, T. C. ; PORTO, M. B. ; **OLIVEIRA, T. R.** . A robótica como instrumento de estímulo à Engenharia através da interação entre a Universidade e o Ensino Médio. 2013. (Apresentação de Trabalho/Congresso).
3. **Oliveira, Tiago Roux** . A Robótica como Instrumento de Estímulo à Engenharia, Ciclo de Palestras do Programa Jovem Cientista do Nosso Estado (JCNE/FAPERJ), Coordenação de Telecomunicações (COTEL/CEFET-RJ), Rio de Janeiro. 2015. (Apresentação de Trabalho/Conferência ou palestra).
4. **Oliveira, Tiago Roux** . A Robótica como Instrumento de Estímulo à Engenharia, Ciclo de Palestras do Programa Jovem Cientista do Nosso Estado (JCNE/FAPERJ), Instituto de Aplicação Fernando Rodrigues da Silveira (CAP/UERJ), Rio de Janeiro. 2015. (Apresentação de Trabalho/Conferência ou palestra).
5. **Oliveira, Tiago Roux** . A Robótica como Instrumento de Estímulo à Engenharia, Ciclo de Palestras do Programa Jovem Cientista do Nosso Estado (JCNE/FAPERJ), Centro de Estudos Jovens e Adultos (CEJA) - Madureira/CECIERJ, Rio de Janeiro. 2015. (Apresentação de Trabalho/Conferência ou palestra).

Outras informações relevantes

Membro de Sociedades Científicas: 1) Membro do Institute of Electrical and Electronics Engineers (IEEE), desde 2009. 2) Membro do IEEE Control Systems Society (CSS), desde 2009. 3) Membro da Sociedade Brasileira de Automática (SBA), desde 2006. 4) Membro da American Mathematical Society (AMS), desde 2012. 5) Membro da International Federation of Automatic Control (IFAC), desde 2014. 6) Membro do IEEE Robotics and Automation Society (RAS), desde 2015.

Página gerada pelo Sistema Currículo Lattes em 17/08/2015 às 10:58:40