

VÍDEO INSTITUCIONAL

Candidatura CPIDT - Escola de Engenharia UFLA

EDITAL No 010/2025/EENG/UFLA 20 DE AGOSTO DE 2025

Conectando Pesquisa, Inovação e Desenvolvimento Tecnológico:
Uma Visão para a Interação Multidisciplinar para Promover
Impacto Regional

Prof. Dr. Arthur de Miranda Neto



Experiência e Qualificações Relevantes

-  **Resumo da Carreira**
-  **Conquistas Chave**
-  **Alinhamento com a Vaga**





Frederick Terman, estimulou alunos e professores a fundar suas próprias empresas tecnológicas na **região**, criando um ambiente propício para a inovação.

Década de 50, Vale do Silício.

A Universidade Federal de Lavras (UFLA) foi fundada em 1908 por missionários da Igreja Presbiteriana dos Estados Unidos, sob a liderança do Dr. Samuel Rhea Gammon, com o ideal de uma escola que pudesse "exercer vasta influência na vida e na história **desta parte do estado de Minas Gerais**"



1920





'There are no facts inside your building, so get the heck outside'

- Steve Blank

Visão para a CPIDT na EENG-UFLA

🎯 Missão

Colaborar para a transformação da EENG em um polo de excelência em P,I&DT, promovendo integração e impacto regional – como consequência nacional e internacional.

★ Valores

Preparação, Colaboração, Inovação, Relevância, Sustentabilidade e Excelência Acadêmica.

🔗 Objetivo Central

Fortalecer a relação Academia-Indústria-Governo e expandir a atuação da EENG no cenário de inovação.

Promover uma Mudança Transformacional

◎ CPIDT

- Desenvolver um programa que gere mudanças transformacionais em vez de avanços incrementais.
 - Preparação e Apoio quanto à Inovação e ao Empreendedorismo
 - Fomento à Pesquisa Interdisciplinar Aplicada
 - Ampliação de Parcerias Estratégicas
- Execução de forma colaborativa, como parte de um ecossistema de inovação robusto que inclui diferentes parceiros de diversas disciplinas e abordagens.
- Criar uma identidade forte em PI&DT para a EENG.
- Transparência, publicidade e divulgação das ações.

Conectando a Escola de Engenharia

🔧 Interação Interna (ouvir, preparar e auxiliar você)

- Fomentar à pesquisa multidisciplinar entre os departamentos da EENG e da UFLA, criando grupos de trabalho temáticos e seminários integrativos.
- Formação em inovação para toda a comunidade da EENG.

🎓 Graduação e Pós-Graduação (integrar você)

- Auxiliar na integração das pessoas em pesquisas, promover a formação de novos talentos, por exemplo, alinhando projetos de dissertações e teses com demandas reais do setor produtivo (Teses Cifre e Master em alternance).
- Novo programa de mestrado e MBA multidisciplinar em Inovação.
- Aproveitamento de disciplinas da pós-graduação na graduação.



Interação com a Universidade (UFLA)



Colaboração Inter-Unidades

Desenvolvimento de projetos conjuntos com outros departamentos da UFLA, criando sinergias e otimizando recursos.

Parque Tecnológico da UFLA

Potencialização da transferência de tecnologia e do empreendedorismo, parcerias e incubação de startups e spin-offs acadêmicas.

Inovação e Tecnologia na UFLA

- Alinhamento e reflexão sobre as diretrizes de inovação da universidade, participando ativamente dos programas institucionais de fomento à inovação.
- Buscar o reconhecimento institucional do indivíduo.

Parcerias com o Setor Industrial

🏭 Indústria Local e Regional

Identificação de demandas e desenvolvimento de soluções customizadas para empresas de Lavras, do Sul de Minas e região.

🌐 Indústria Nacional/Internacional

Estabelecimento de parcerias estratégicas com grandes empresas e associações setoriais para projetos de maior escala.

🤝 Modelos de Colaboração (à mão !)

- Projetos de P&D
- Consultorias técnicas
- Incubação de startups
- Programas de estágio e residência



Engajamento com Órgãos Governamentais



Fomento à Pesquisa (antecipação)

- Captação de recursos de agências de fomento (CNPq, FINEP, FAPEMIG)
- Participação em editais estratégicos
- Desenvolvimento de projetos estruturantes

Políticas Públicas (alinhamento)

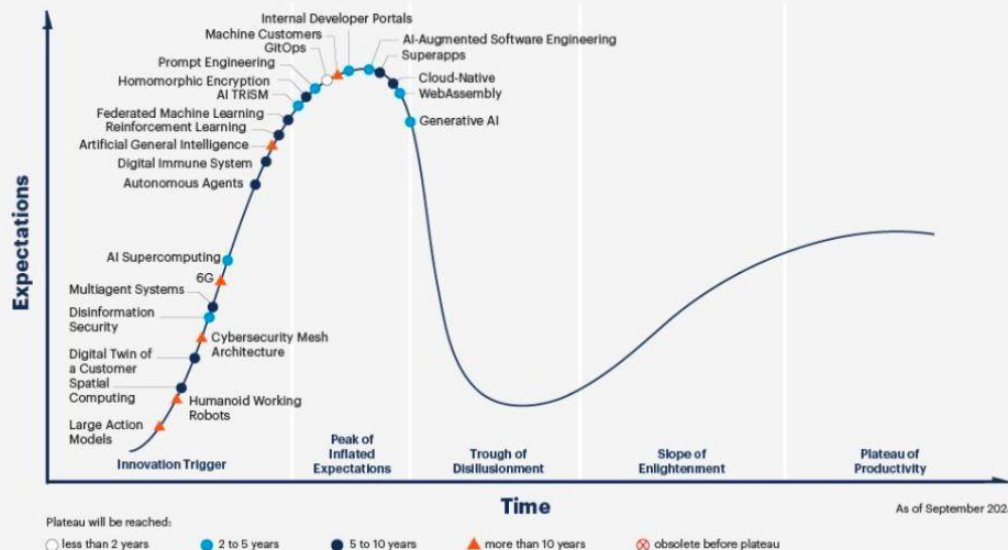
Contribuição para o desenvolvimento de políticas de ciência, tecnologia e inovação, participando de fóruns e conselhos consultivos – iniciando pela Câmara de vereadores e com a prefeitura de Lavras, quais são os incentivos/diferenciais?

Programas Governamentais (prospecção)

Participação em iniciativas e de programas estratégicos.

Compromisso com as tendências & pesquisa aplicada

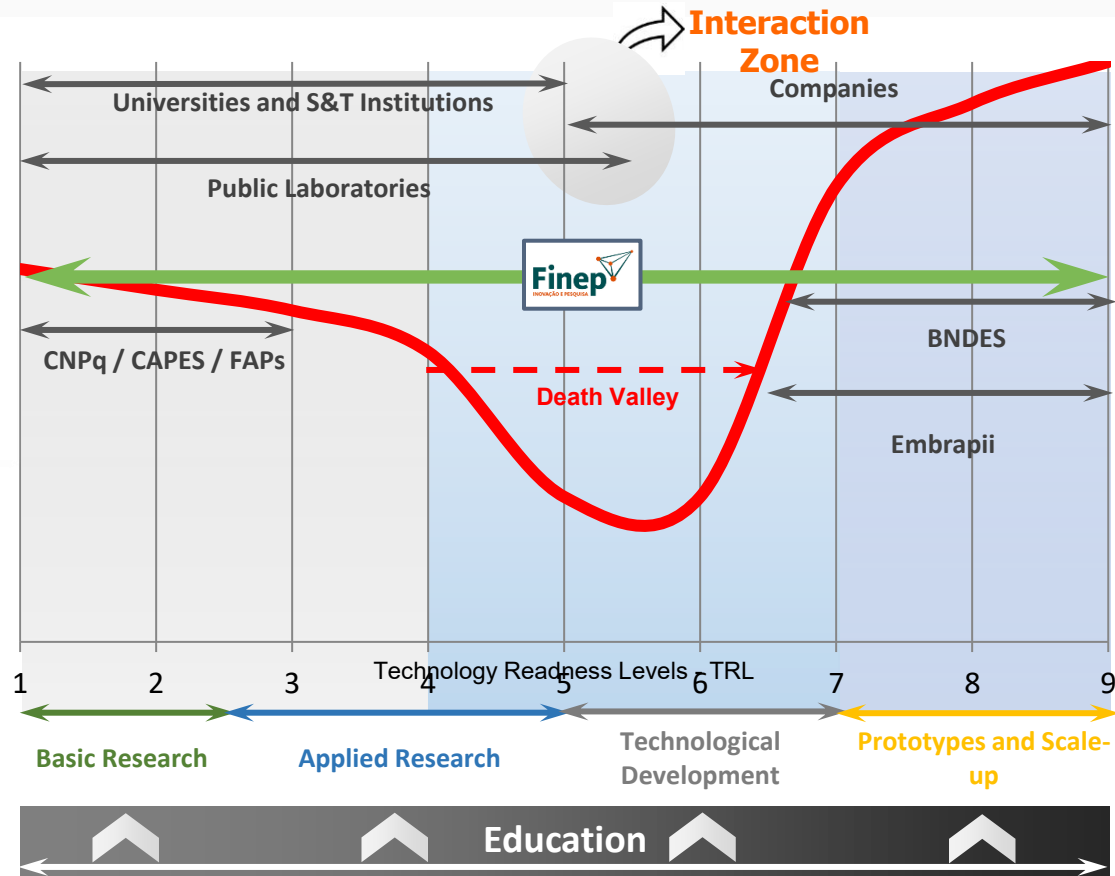
Hype Cycle for Emerging Technologies, 2024



Source: Gartner
Commercial reuse requires approval from Gartner and must comply with the Gartner Content Compliance Policy on [gartner.com](https://www.gartner.com/content-compliance-policy).
© 2024 Gartner, Inc. and/or its affiliates. All rights reserved. 3205434

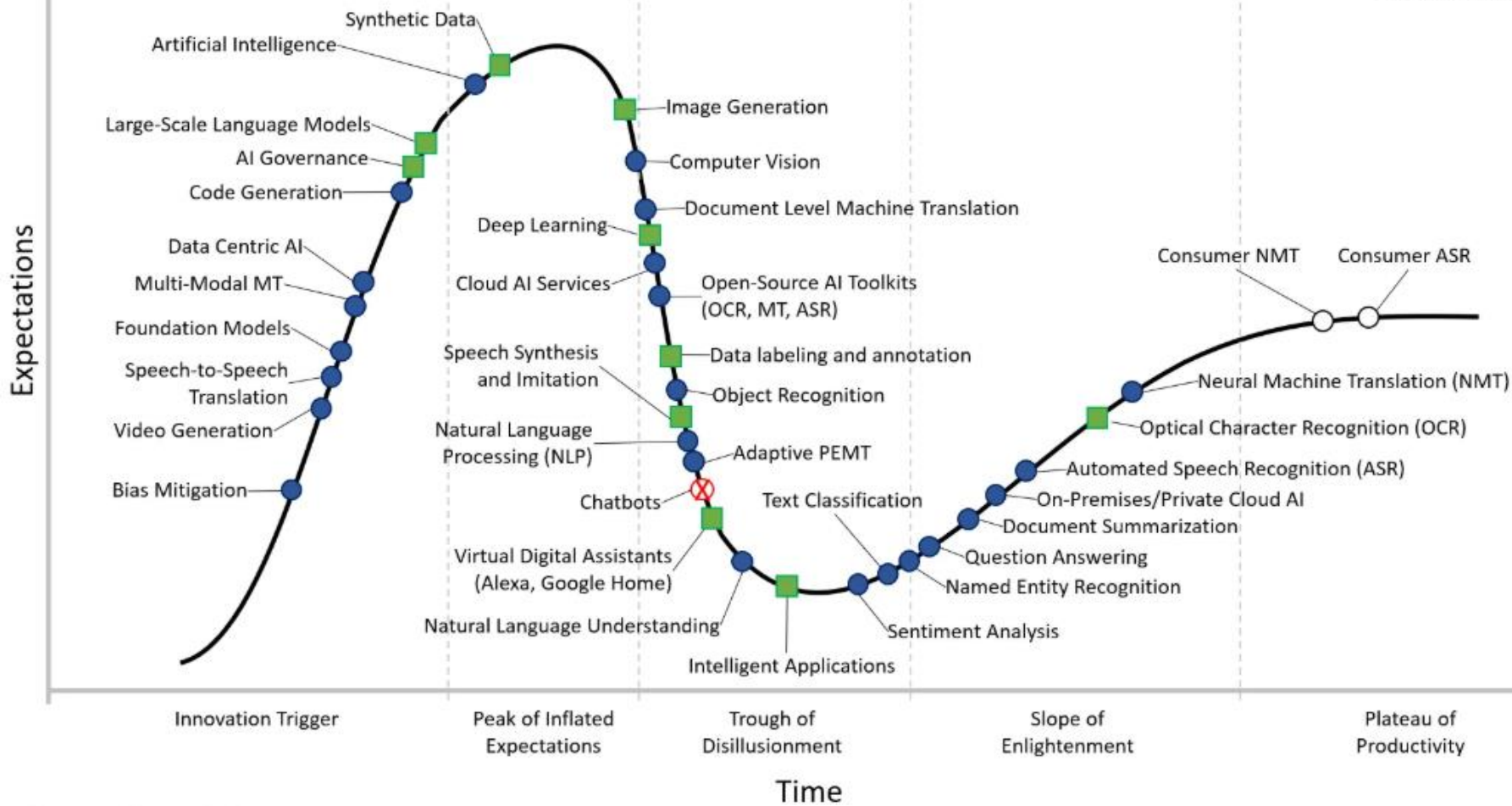
Gartner.

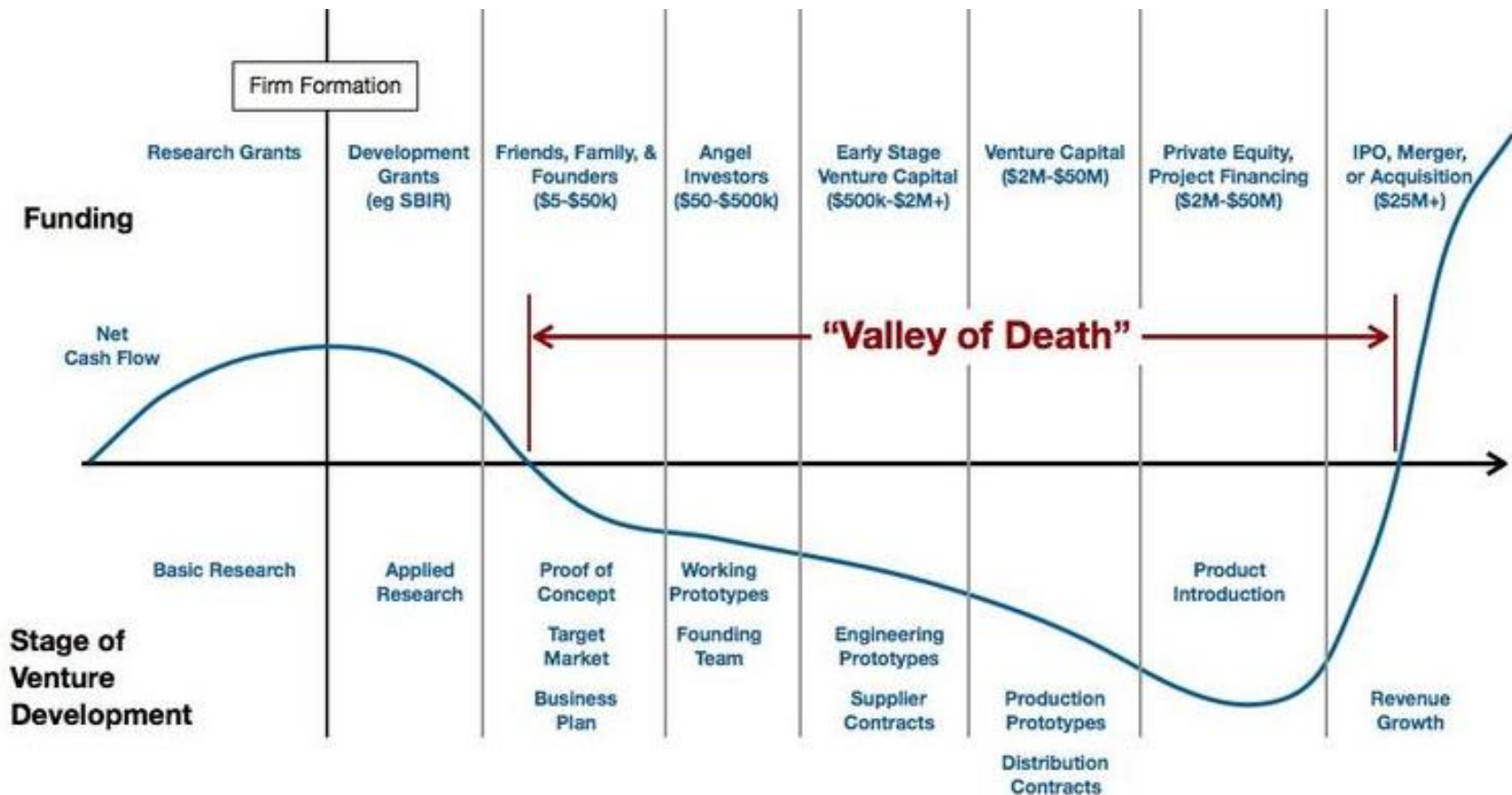
Finep: Brazilian STI System: Institutions' action zones



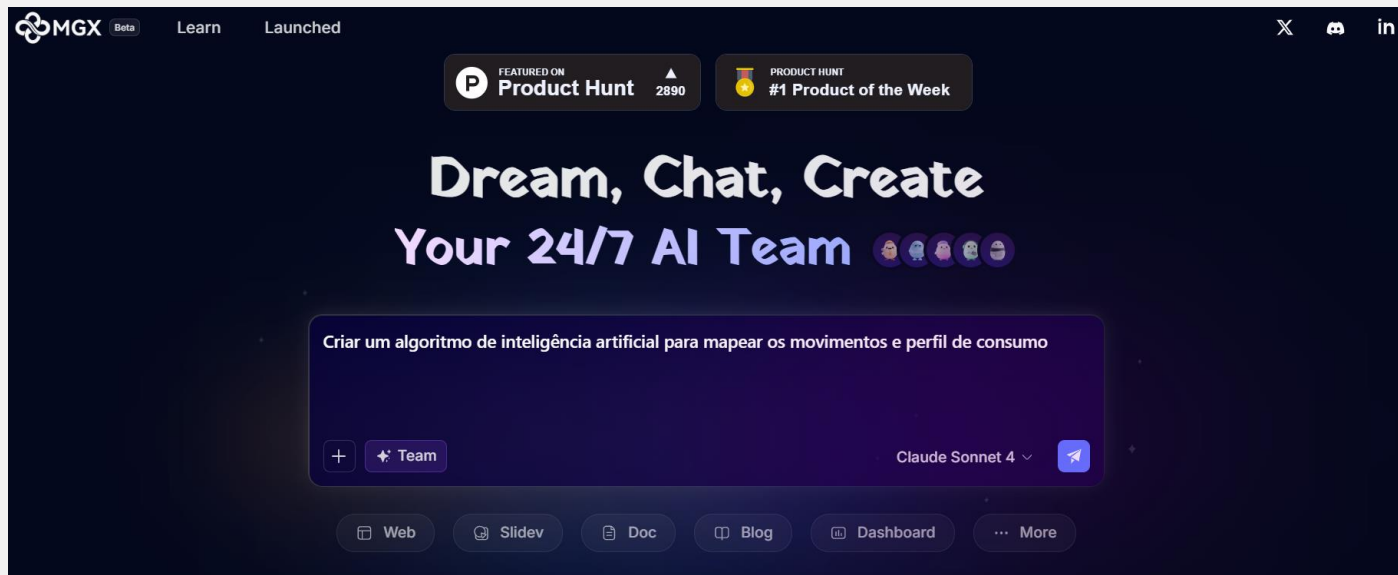
Omniscien Technologies Hype Cycle for AI Technologies in Business

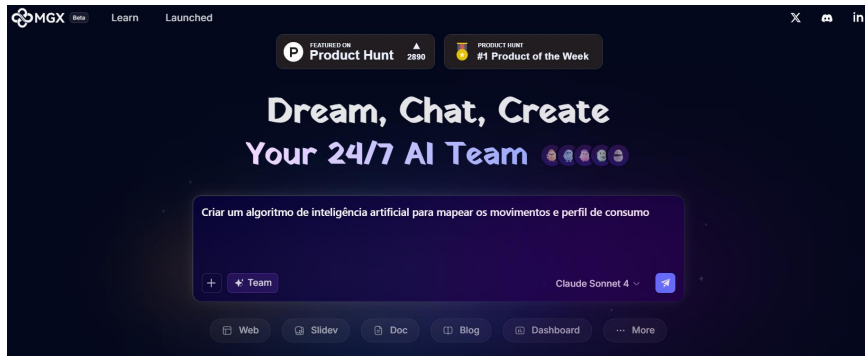
January 2023





Compromisso com a formação de pessoas

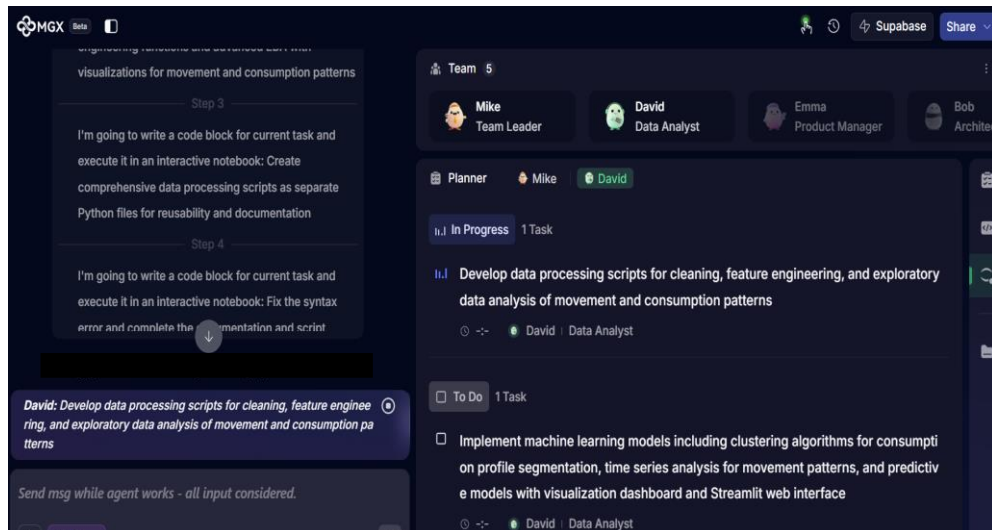




IA pode afetar 1 em cada 4 empregos, diz OIT; descubra se o seu está em risco

Segundo a Organização Internacional do Trabalho (OIT), aproximadamente 25% dos empregos em todo o mundo estão potencialmente expostos à IA generativa.

Por **Rafaela Zem**, **Rayane Moura**, g1 — São Paulo
21/05/2025 15h55 - Atualizado há 3 meses



Mark Zuckerberg: "IA Vai Substituir Programadores na Meta em 2025"



Passos iniciais para construirmos o (nosso) futuro CPIDT – EENG

☰ Plano de Implementação

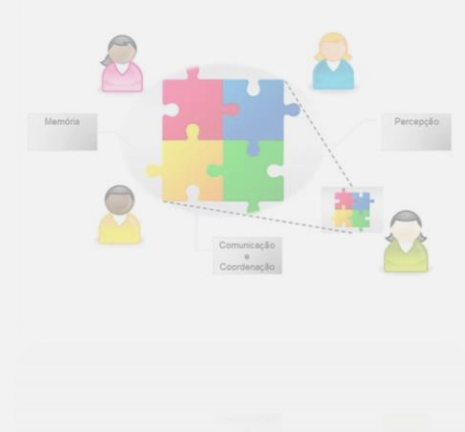
- Diagnóstico situacional e mapeamento de competências
- Definição de prioridades e plano estratégico (não estático)
- Implementação de ações iniciais e quick wins (OKR, KR e KPI)

🤝 Convite à Colaboração

Participação de todos os stakeholders (docentes, discentes, técnicos, parceiros externos) para o sucesso das iniciativas propostas.

✅ Disponibilidade

Criar canal de acesso fácil e rápido à CPIDT para discussões e aprofundamento das propostas apresentadas, bem como para incorporar sugestões e contribuições da comunidade acadêmica, divulgação de oportunidades.



Experiência e Qualificações Relevantes

-  **Resumo da Carreira**
-  **Conquistas Chave**
-  **Alinhamento com a Vaga**





**+ 19 anos
de serviço público**

- *Fulbright Faculty Member Award* (2017) / Universidade da Califórnia, Berkeley, em razão de um projeto sobre *Standard Data Recording Device* (caixa-preta) *for Autonomous/Intelligent Vehicles*.
- Realizou Pós-doutorado (2012) em Veículos Autônomos / Inteligentes (Renault/Heudiasyc) na França.
- É um laureado (2012) do prêmio Marechal do Ar Casimiro Montenegro Filho da Presidência da República do Brasil por sua tese de doutorado na área de Veículos Autônomos.
- Doutor (2011) em Tecnologia da Informação e Sistemas (Engenharia da Computação) pela Universidade de Tecnologia de Compiègne, França, e em Engenharia Mecânica pela UNICAMP.
- 65 orientações e co-orientações concluídas de pesquisadores em pós-doutoramento (4), doutorados (2), mestrados (10), iniciações científicas (25), TCC (17), e outras orientações técnicas em projetos de pesquisas (7).
- Entre 1997 e 2005 foi Oficial da Ativa do Exército Brasileiro.



MINISTÉRIO DA DEFESA
EXÉRCITO BRASILEIRO
DCT CITE
3º CENTRO DE TELEMÁTICA DE ÁREA
CPD 2/1981 e STE 1921

REFERÊNCIA ELOGIOSA

Depois de mais de 5 anos de profícuo trabalho, em virtude de sua passagem para a reserva não remunerada, é com dever satisfação que formulo o presente elogio ao 1º Ten Arthur de Miranda Neto.

Em 27 de janeiro de 1997 foi matriculado no Centro de Preparação de Oficiais da Reserva (CPOR/SP) na Arma de Infantaria, sendo declarado Aspirante-a-Oficial da Reserva em 6 de dezembro de 1997. Em 1 de julho de 1998 apresentou-se no 5º Batalhão de Infantaria Leve da Guarnição de Lorena SP, para o Estágio de Instrução, tendo sido aprovado em 30 de julho de 1998, reunindo muito boas condições de desempenho em diversos atributos, como inteligência, preparo técnico-profissional, conduta militar e civil.

Mercê de seu desempenho foi convocado em 20 de junho de 1999 para o Estágio de Serviço Técnico no CPOR/SP, tendo concluído com aproveitamento em 04 de agosto de 1999.

Em 05 de agosto de 1999 apresentou-se no 3º Centro de Telemática de Área, por ter sido convocado como Oficial Temporário do Quadro de Oficiais Técnicos de Informática.

Ao longo de sua vivência militar neste Centro foi responsável pelas seguintes atividades: Adjunto à Seção de Desenvolvimento e Manutenção de Sistemas, Comandante do Contingente, Oficial Bibliotecário, Entrevistador de Seleção para o Estágio de Serviço Técnico de 2001, Adjunto da Seção de Treinamento, Chefe da Seção de Treinamento, Oficial de Treinamento Físico e Encarregado da Seção de Pessoal. Nestas diversas funções, destacou-se pela responsabilidade, iniciativa e



organização, atributos que foram fatores importantes para garantir a manutenção dos objetivos das missões que lhe foram confiadas.

Seu devotamento e profissionalismo, aliados à disciplina e serenidade frente aos novos desafios, foram fatores que colaboraram para que fosse promovido em 25 de dezembro de 1999 ao posto de 2º Tenente e em 25 de dezembro de 2002 ao posto de 1º Tenente.

Podemos ainda referenciar na atividade de informática, uma diversidade de feitos, como participante da equipe de vários sistemas como analista e programador, onde podemos colocar em destaque o Sistema de Comissão de Seleção - SisCoSel, Sistema de Seleção Especial, Sistema de Protocolo da Seção de Serviço Militar da 2ª RM e modelagem do Sistema de Alistamento do Serviço Militar - SASM, sendo esta diversidade de ações, um dos fatores que mostram a versatilidade e despreendimento deste oficial, que continuou se aprimorando, tendo em seus últimos dias de convívio na caserna, ainda contribuído no treinamento dos integrantes da Seção de Desenvolvimento e Manutenção de Sistemas, na linguagem Java e nos conceitos da orientação à objetos, conhecimentos estes adquiridos fruto de seu empenho e auto-didatismo, marcas registradas de seu temperamento técnico-profissional.

Assim a equipe com a qual conviveu por mais de 5 anos se entristeceu ao vê-lo partir, pois além de ótimo companheiro o Ten Arthur foi grande amigo de todos. Que esta nova fase de sua vida que hora se inicia seja repleta de alegria e realizações, extensivas à sua digníssima família (INDIVIDUAL).

São Paulo, 20 de junho de 2005

João Rufino de Sales
João Rufino de Sales - Ten Cel
Chefe do 3º CTA





MINISTÉRIO DA DEFESA
EXÉRCITO BRASILEIRO
DCT - DF
ARSENAL DE GUERRA DE SÃO PAULO



Amigo de Ouro

Ho. Ilustríssimo Senhor

Arthur de Miranda Neto

Doutorando pela Universidade Estadual de Campinas

*o sincero reconhecimento do Arsenal de Guerra de São Paulo
pelos relevantes serviços prestados a esta Organização Militar*

(Baurer, SP, 23 de maio de 2008)

PAULO ROBERTO COSTA - Ten Cel QEM
Diretor do Arsenal de Guerra de São Paulo

Campinas, 26 de março de 2008

Of.SG-087/08

Prezado Aluno,

Tenho a honra de comunicar-lhe que o Conselho Universitário da Universidade Estadual de Campinas, reunido em 25 de março p.p., aprovou por unanimidade fossem consignados em Ata votos de congratulações a V.Sa. pelo prêmio de 2º lugar obtido no "2007 Region 9 Student Paper Contest", do IEEE.

Na oportunidade, cumprimento-a, em meu nome e de meus ilustres pares, pela merecida distinção, apresentando-lhe os melhores agradecimentos por seu importante e dedicado trabalho.

Atenciosamente,


JOSÉ TADEU JORGE
Reitor

Ilmo. Senhor

Arthur de Miranda Neto

Faculdade de Engenharia Mecânica



certifies that

Arthur de Miranda Neto

has been awarded

Second Place as co-author in the 2007 Region 9

Student Paper Competition for presentation
of the paper entitled

A Simple and Efficient Road Detection Algorithm for Real Time
Autonomous Navigation Based on Monocular Vision




Secretary


President

An Open Platform for R&D in Outdoor Ground Robotics

Luiz G. B. Mirisola, Helio Azevedo, Josue J. G. Ramos

Abstract - This article presents an outdoor land robotic platform, composed by a vehicle developed in Brazil and the associated robotic infrastructure. The all-terrain vehicle has two rear wheels driven by two independent electric motors and Ackerman steering front wheels (Fig.1(a)). The robotic infrastructure includes embedded computers and sensor suite, a base station and wired and wireless communication systems. The software is based on a modern robotics framework based on distributed components, and its performance and usability is evaluated, with two initial experiments used as case studies. The authors expect this platform can compose an open laboratory for outdoor robotics, being used by researchers from other institutions, resulting in synergy and cooperation.

Index Terms—Mobile Robot, Software components

I. FUNCTIONAL ARCHITECTURE

The goal of the project VERO (Veículo Robótico) is to support research and development in outdoor robotic vehicles. The current system's functional architecture is presented in Fig. 2. It can be clearly noted two levels with distinct communications buses: one TCP/IP bus for the embedded processors, which support autonomous navigation and a CAN bus for the lower-level electro-mechanical elements in the vehicle.



Fig. 1. (a) Mechanical structure of the outdoor robotic vehicle
(b) Experimental validation: GPS waypoint trajectory following (bottom);
Image based obstacle detection (top)

Luiz G. B. Mirisola, is with Center of Mathematics, Computing and Cognition of the UFABC (Universidade Federal do ABC) (corresponding author email: luiz.mirisola@ufabc.edu.br)

Helio Azevedo and Josue J. G. Ramos are with Robotics and Vision Division of CTI (Centro de Tecnologia da Informação Renato Archer) (email: helio.azevedo@cti.gov.br)

This work is partially sponsored by CNPq processes 37396/2006-4, 490180/2009-4 and FAPESP 06/57870-9

II. SOFTWARE ARCHITECTURE

To emphasize modularization, reuse and flexibility of reconfiguration and deployment, a modern component-based robotic framework, Orca [1], is used to provide distributed communication solutions. Its lower layers of code implement and reuse device drivers and algorithms which are integrated by the higher component layer. It inherits monitoring and deployment tools from its underlying middleware. Besides leveraging the existing components, new ones were developed to control the vehicle via the CAN bus, to transmit compressed images, and to perform the experiments of section III.

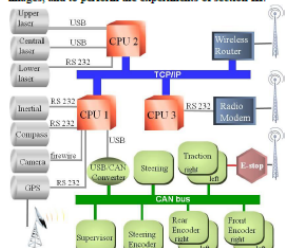


Fig. 2. Functional Architecture of the Vehicle

III. EXPERIMENTAL VALIDATION

Fig.1(c) represent the first experimental validation of the platform: GPS based trajectory following using the algorithm presented in [2], previously implemented in a robotic airship. The image based obstacle (Fig.1(b)) detection algorithm [3] was integrated and tested during a one week stay of its developer.

IV. REFERENCES

- [1] Orca Robotics <http://orca-robotics.sourceforge.net/>
- [2] Bruno, S.S. Azevedo, H. Mirisola, L. Patra, E. Ramos, J.G. Victorino, A.C. Azevedo, F.R. "Uma Plataforma para R&D em Robótica Terrestre de Exterior", SBAt-Simp. Bras. de Automação Inteligente, Brasília, 2009.
- [3] Miranda Neto, A. Raimar, L. "A Simple and Efficient Road Detection Algorithm for Real Time Autonomous Navigation based on Monocular Vision", Proc. of the IEEE 3rd Latin American Robotics Symposium, 2006.

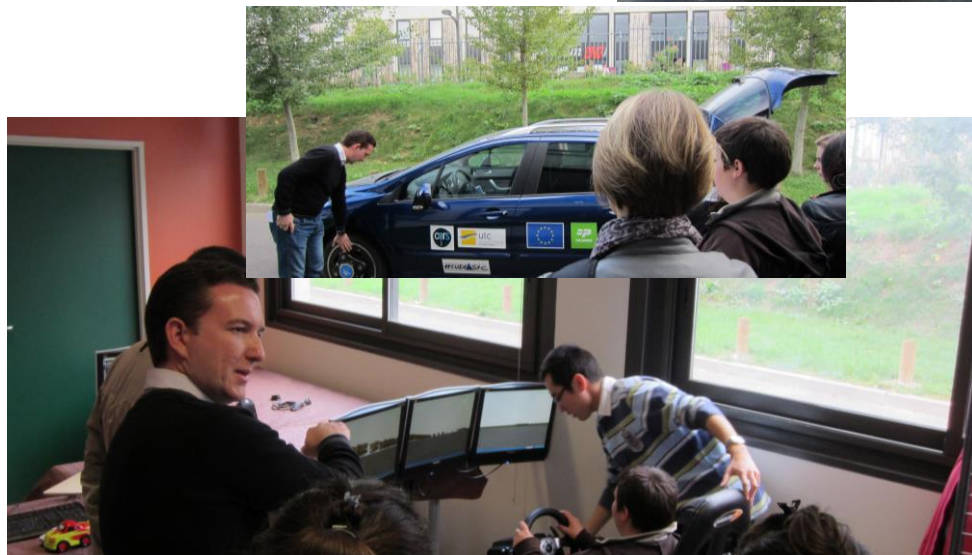
The problem



Let's see an example for land vehicle navigation, where the main task is road detection. Fig. illustrates that probably for images that possess the horizon (sky) in its composition the algorithm may not have a satisfactory result.

$$o = \frac{[m_1(T)P_2(T) - m_2(T)P_1(T)]}{P_1(T)P_2(T)}$$

6



2009 - 2011



https://www.youtube.com/watch?v=jOy_oMPVnyg

2012



Universidade Estadual de Campinas - UNICAMP
Faculdade de Engenharia Mecânica - FEM
Departamento de Mecânica Computacional - DMC

Campinas, Brazil
October 25th, 2013

TO WHOM IT MAY CONCERN

I am writing this reference letter to Dr. Arthur de Miranda Neto who is actually a collaborator researcher of the Autonomous Mobility Laboratory (LMA) at State University Campinas (UNICAMP). Since 2009 we worked together in the Head of the LMA. He is also visiting professor at the Mechanical Engineering Faculty of the UNICAMP, Brazil.

Some expressive bench marks of him: the mentor of the three major research projects ongoing in LMA. He is co-founder with Professor Douglas Eduardo Zampieri of the Terrestrial Mobility Laboratory on mid-2008. He has several responsibilities in the group, among them: the definition and description of Mobile Robotics (Perception, Localization, Navigation and Control) and Dynamics (especially, non linear observation methods to estimate the vehicle dynamics parameters) thematic. He actively also participates in defining research themes of doctoral, masters and undergraduate programs. Currently, with me, he is director of two PhD thesis, a Master's degree and three Scientific Initiations.

He has a great ability to relationship and to develop projects in cooperation, either nationally or internationally.

I recommended him without reservation.

If you need further information please let me know.

Yours Truly

Prof. Dr. Janito Vaqueiro Ferreira

Head of the Autonomous Mobility Laboratory (LMA)

Computational Mechanics Department - Mechanical Engineering Faculty - UNICAMP
13083-971 Campinas, SP - Brazil

2013



PhD (2007-2011)

**Embedded Visual Perception System applied to
Safe Navigation of Vehicles**
UTC-Heudiasyc / FEM-Unicamp

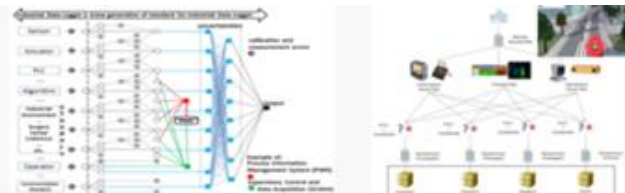
<https://www.youtube.com/@kingdombr/videos>



(2011-2012)

Plateforme avancée de mobilité urbaine
Renault Technocentre, leading
automotive R&D center in Europe

<https://www.youtube.com/watch?v=DYfE4AOzRgc>



(2017-2018)

**Standard Data Recording Device for
Intelligent Vehicles**

<https://youtu.be/sM2Q3QeOFF0>

2012

**Prêmio Marechal do Ar
Casimiro Montenegro
Filho**

Presidência da República do
Brasil

2012

**Indicação ao Prêmio de
tese do GdR Robotique**

UTC-Heudiasyc
Compiègne, França

2015 / 2017

**Device for signalling
objects to a navigation
module of a vehicle
equipped with this device.**
Patentes: França-Europa &
Estados Unidos.

2017 / 2018

**Prêmio Fulbright Faculty
Member Award**
Institute of Transportation
Studies
Universidade da Califórnia,
Berkeley, US.



Compiègne, le 25 juin 2012

Objet : recommandation d'Arthur de Miranda Neto.

Je voudrais indiquer dans ce courrier tout le bien que je pense d'Arthur de Miranda Neto.

Il présente un parcours académique et professionnel qui sort du commun puisqu'il s'est intéressé à la recherche après quelques années d'activités professionnelles. Ceci l'a conduit à faire un master puis une thèse en cotutelle entre la France et le Brésil pour laquelle il a reçu un prix honorifique (co-dirigée du côté français par Isabelle Fantoni et co-encadrée avec Alessandro Victorino).

Après sa soutenance de thèse, Vincent Frémont et moi-même lui avons proposé de revenir en France et de travailler sur le projet de véhicule véhiculaire autonome de Renault, ce qu'il a accepté avec dynamisme étant donné son grand intérêt pour la robotique mobile et les véhicules intelligents. Au cours de cette année, il a candidaté au programme brésilien « Investigators abroad » et son projet a été retenu. Il sera donc à compter de septembre 2012 coresponsable du Laboratoire de la Mobilité Terrestre à l'Université de Campinas UNICAMP. Il sera en particulier responsable du projet « Développement d'une Plateforme Robotique pour les études de la Mobilité Terrestre (Semi)-Autonome » pour le Ministère de la Défense du Brésil.

Au cours des 10 mois de notre collaboration, j'ai apprécié ses grandes qualités humaines, son professionnalisme et son sérieux. Il fait un très bon travail de recherche (soumis actuellement à la confidentialité) sur un sujet différent de celui qu'il avait traité en thèse.

En ce qui concerne l'encadrement, il a co-encadré avec moi un étudiant en projet de master ; son implication est très forte.

Pour ces raisons, je le recommande très fortement.

Pour valoir ce que de droit.

Philippe Bonnifait,
Professeur, responsable de l'équipe ASER.

Université de Technologie
de Compiègne
Centre de Recherches
de Royallieu
BP 20729
Rue Pierre et de Robert
60205 Compiègne cedex - France
Tel. 03 44 23 44 23
www.utc.fr


Philippe Bonnifait
UTC
Centre de Recherche de Royallieu
BP 20729
60205 COMPIEGNE Cedex

Compiègne, July 24, 2024

Madam, Sir, dear colleagues,

I am writing this letter in support of Dr. Arthur de Miranda Neto, currently Professor at the Federal University of Lavras (UFLA), Brazil.

I am a Professor in the Computer Science and Engineering Department in the Université de Technologie de Compiègne (UTC), France. I am also the Director of the Heudiasyc UMR CNRS 7253 laboratory.

I came to know of Prof. Arthur de Miranda Neto when he was doing his PhD at UTC from 2007 to 2011 under the supervision of Prof. Alessandro Victorino. His PhD thesis was carried out in the framework of a cotutelle program between the University of Technology of Compiègne (UTC), France, and the State University of Campinas (UNICAMP), Brazil. This experience has brought to him a strong cross-cultural adaptability and flexibility.

After having defended his PhD, he did a postdoc under my supervision in the field of multisensory perception and ego-localization. The subject was to study and implement a prototype of a localization system with external perception using a smart camera detecting lane marking stored in a map. This postdoc was also done in the framework of a collaboration we had at UTC with Renault (the biggest car manufacturer in France) in the field on autonomous cars for valet parking applications. Prof. Arthur de Miranda Neto did a very good job at that time. His main accomplishments in project were in the design of the architecture (hardware and software). Some key components are still used today in several prototypes.

From Prof. Arthur de Miranda Neto's work and accomplishments, I can certify that he is an outstanding researcher with strong practical capabilities. In his research career, he has already made significant contributions to the area of Intelligent Vehicles navigation. This subject is of importance for his home country.

Yours sincerely,

Professor Philippe Bonnifait

Director of the Heudiasyc Lab

UMR CNRS UTC 7253
Heudiasyc UTC
Avenue de Landshut
CS 60319
60203 COMPIEGNE Cedex



After having defended his PhD, he did a postdoc under my supervision in the field of multisensory perception and ego-localization. The subject was to study and implement a prototype of a localization system with external perception using a smart camera detecting lane marking stored in a map. This postdoc was also done in the framework of a collaboration we had at UTC with Renault (the biggest car manufacturer in France) in the field on autonomous cars for valet parking applications. Prof. Arthur de Miranda Neto did a very good job at that time. His main accomplishments in project were in the design of the architecture (hardware and software). Some key components are still used today in several prototypes.



Philippe Bonnifait
Professor and Director of the Research Lab
Heudiasyc UMR 7253 (since 2018)

Université de Technologie de Compiègne
Alliance Sorbonne Université
Research lab: Heudiasyc UMR UTC-CNRS 7253

<https://www.hds.utc.fr/~bonnif>

2024

HEUDIASYC UMR UTC-CNRS 7253

Heuristique et Diagnostic
des Systèmes Complexes

Tél : +33 (0)3 44 23 46 45
Email : prenom.nom@hds.utc.fr

www.hds.utc.fr

Département Génie Informatique

Université de Technologie
de Compiègne

Avenue de Landshut
CS 60319
60203 COMPIEGNE CEDEX

Tél : +33 (0)3 44 23 44 23
www.utc.fr

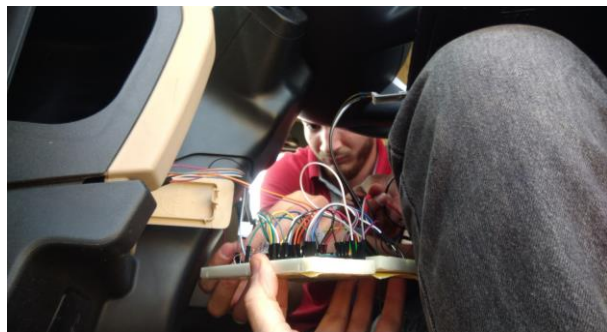
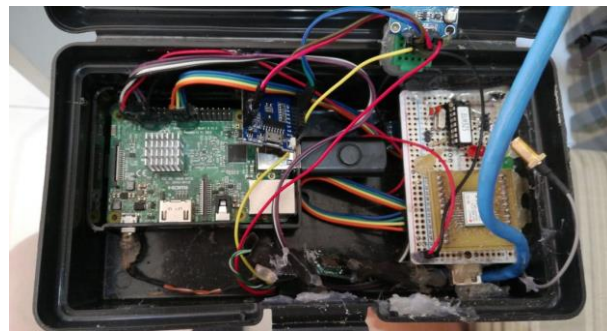


Coordenação de projetos
Fundador de Startup
Empreendedor

Fomos eleitos pela RADAR IND TECH, da Federação das Indústrias do Estado de Minas Gerais (FIEMG), como uma das 30 Startups de Logística e Supply Chain para acelerar o futuro da indústria

- Nos últimos anos, coordenador de diferentes projetos de desenvolvimento científico-tecnológico no país, dos quais pode-se destacar:
 - CNPq (2022–vigente): 424115/2021-2 (R\$199.800,00)
 - Bolsista DT CNPq (2021 – 2024 / **Interrompida a meu pedido em Jan/2023 por questões de saúde**: 307148/2020-3)
 - FINEP (2020–2021): Ref.064620 (R\$499.713,60)
 - FAPESP-SP:18/25275-6 (R\$227.776,35)
 - CAPES: 88881.067959/2014-01 (R\$324.960,00)
 - CAPES: 88881.068069/2014-01 (R\$391.800,00)
- Desenvolvimento de soluções para o mercado de mobilidade inteligente na Mobility Edge AI, do qual é fundador, onde exerceu a função de CEO e *Head of R&D*, período em que a empresa atingiu o Nível de Prontidão Tecnológico (Technology Readiness Level – TRL) 7. **Produtos homologados!**
- Participação do PIPE-Empreendedor (280h) – Programa de Treinamento em Empreendedorismo de Alta Tecnologia tem o objetivo de conferir mais robustez e sustentabilidade comercial: mais de 120 entrevistas presenciais (Seguradoras, Embarcadores, Transportadoras, Caminhoneiros)

Trajetória empreendedora e apoio Institucional (2019)





2022 – desafios pessoais



Busca e compartilhamento de conhecimentos

Mais recentemente,

- (2021-2024), conclusão de Pós-Graduação MBA em *Digital Business* na Universidade de São Paulo (USP).
- (2025): 2 orientações de Mestrado concluídas no PPGC D.Computação – UFLA
- Oferta de disciplina sob o tema Inovação Tecnológica Aplicada – UFLA

Eu gostei muito da disciplina, e confesso que me surpreendi bastante. Sempre gostei da área de inovação, e não imaginava a quantidade de coisas novas que haviam por trás e que eu poderia aprender. Além disso, a disciplina tem uma ótima combinação entre os elementos teóricos e práticos, com atividades muito relacionadas ao mundo real de inovação e empreendedorismo. A didática do professor também é excelente, ajudando muito na compreensão do tema.

Bruno Capelleti

Depoimento sobre a disciplina de Inovação Tecnológica Aplicada.

A disciplina de Inovação Tecnológica Aplicada foi uma experiência verdadeiramente enriquecedora em minha jornada acadêmica. Ao longo deste curso, fui apresentado a conceitos e práticas fundamentais para compreender e aplicar a inovação tecnológica de forma eficaz.

Um dos principais benefícios dessa disciplina foi a ampliação do meu horizonte de conhecimento em relação à inovação. Através das aulas e discussões, pude explorar as diversas abordagens e estratégias utilizadas para impulsionar a inovação em diferentes setores e indústrias. Compreendi a importância de estar atento às mudanças tecnológicas e aos avanços disruptivos que podem impactar significativamente os negócios.

A disciplina me proporcionou uma visão mais clara sobre como a inovação pode ser aplicada na prática. Através de estudos de caso, tive a oportunidade de analisar exemplos reais de empresas que se destacaram pela sua capacidade de inovar. Aprendi sobre os processos de ideação, desenvolvimento, implementação e comercialização de novas tecnologias, bem como sobre a importância de uma cultura organizacional voltada para a inovação.

Além disso, a disciplina de Inovação Tecnológica Aplicada despertou em mim uma mentalidade empreendedora. Pude compreender a importância de assumir riscos calculados e de estar disposto a experimentar e aprender com os erros.

Em resumo, a disciplina de Inovação Tecnológica Aplicada foi uma experiência enriquecedora em minha formação acadêmica e profissional, fornecendo-me uma base sólida para compreender, aplicar e promover a inovação tecnológica de maneira efetiva. Estou confiante de que os conhecimentos e habilidades adquiridos neste curso serão de grande valor em minha carreira futura, permitindo-me contribuir de forma significativa para o avanço da tecnologia e o crescimento das organizações em que eu estiver envolvido.

“O ANTÔNIO ALVES PIMENTA

2. INOVAÇÃO DISRUPTIVA

- 2.1. Introdução ao conceito de inovação disruptiva e aos métodos de validação de ideias: modelo de desenvolvimento de cliente (*Customer Development*); indicadores-chave de desempenho (*Key Performance Indicator – KPI*);
- 2.2. Introdução a Software, Hardware, Plataforma, Rede como serviços (SaaS/HaaS/PaaS/Naas), dentre outros;
- 2.3. Conceitos de expansão, contração e reativação (*expansion, contraction, and reactivation*); Taxa de rotatividade – *Churn Rate*; Taxas de rotatividade negativas (*Negative churn rates*); *Lifetime value* (LTV); Custo de aquisição de clientes (CAC);
- 2.4. Conceitos de Experiência do Cliente (*Customer experience*);
- 2.5. Conceitos de Efeitos em Rede.

3. PROCESSO DE DESENVOLVIMENTO

- 3.1. Introdução ao processo de inovação e análise das tendências tecnológicas;
- 3.2. A curva de desenvolvimento, Pesquisa & Desenvolvimento (P&D) e Aplicações de Uso Dual (*dual-use applications*);
- 3.3. Níveis de Maturidade Tecnológica (*Technology Readiness Level*);
- 3.4. Resumo das principais Leis, Regulamentos e Normas.

4. NEGÓCIOS DE RISCO

- 4.1. Conceitos introdutórios sobre investimentos, passivos e ativos, EBIT, alavancagem, ROI (Retorno sobre o Investimento), apreciação e depreciação, dentre outros;
- 4.2. Capital de risco e os estágios dos investimentos (Fundo perdido; Fundos de VCs – *Venture Capitalist* – VCs; investidores anjo; empreendedores e intraempreendedores; equipe);
- 4.3. A importância da tabela de capitalização (*capitalization table*);
- 4.4. Termos e Condições (*term sheet*);
- 4.5. Negociação (*negotiations*).

5. TECNOLOGIA APLICADA

- 5.1. Conceitos e aplicação de algumas das tecnologias disruptivas em projetos/problemas apresentados na disciplina: projeto e programação de sistemas em tempo real: gêmeo digital (*digital twin*); soluções dirigidas por dados (*data-driven solutions*); sistemas ciberfísicos; cibersegurança; privacidade e segurança no projeto (*privacy and security by design*); arquitetura baseada em micros serviços; *IoT Edge*; Blockchain; inteligência artificial; rede intuitiva (*intent based networking*), dentre outras relacionadas à era digital.



PROGRAMA DE FORMAÇÃO OU CONSOLIDAÇÃO DOS INSTITUTOS NACIONAIS DE CIÊNCIA, TECNOLOGIA E INOVAÇÃO (INCT)
PORTARIA DO MCT Nº 429

TRAINING PROGRAMME OR CONSOLIDATION OF NATIONAL INSTITUTES OF SCIENCE, TECHNOLOGY AND INNOVATION (INCT)
MCT DECREE No. 429

REDE DE PESQUISA EM MOBILIDADE TERRESTRE AUTÔNOMA COM ÊNFASE EM DEFESA NACIONAL E SEGURANÇA PÚBLICA

RESEARCH NETWORK IN AUTONOMOUS TERRESTRIAL MOBILITY WITH FOCUS ON NATIONAL DEFENSE AND PUBLIC SAFETY



INSTITUTO DE MOBILIDADE TERRESTRE
TERRESTRIAL MOBILITY INSTITUTE

<https://sites.fem.unicamp.br/~imt>

2008



MINISTÉRIO DA DEFESA
EXÉRCITO BRASILEIRO
GABINETE DO COMANDANTE

Ofício nº 0469 - A/3.6

Brasília, 27 de maio de 2008.

Senhor Arthur de Miranda Neto,

Cumprimentando-o cordialmente, faço menção à mensagem eletrônica enviada por Vossa Senhoria ao Senhor Comandante do Exército, em abril do corrente ano, que trata de proposta para pesquisa e desenvolvimento conjunto de um Sistema de Navegação Semi-Autônomo.

2. Sobre o assunto, incumbiu-me o Senhor Comandante do Exército de informar a Vossa Senhoria que o Exército Brasileiro (EB) julga importante realizar pesquisa e desenvolvimento em sistemas de navegação autônomos e semi-autônomos, a exemplo do que ocorre atualmente em exércitos de países desenvolvidos.

3. Sendo assim, o EB acredita que a proposta apresentada por Vossa Senhoria possa ser viabilizada, numa primeira etapa, mediante uma cooperação científica com o Instituto Militar de Engenharia, o qual se encontra interessado e à disposição para colaborar academicamente com uma possível pesquisa conjunta. Numa segunda etapa, ao ser identificado um produto resultante, Material de Emprego Militar de interesse da Força Terrestre e enquadrado em suas prioridades, o Centro Tecnológico do Exército se responsabilizará pelo desenvolvimento.

4. Incumbiu-me, ainda, de informar que quaisquer esclarecimentos necessários à efetivação da cooperação em tela podem ser obtidos com o Maj Tales Villela, pelo telefone 61 34155557.

Atenciosamente,


General-de-Divisão JOAQUIM SILVA E LUNA
Chefe do Gabinete do Comandante do Exército

OSORIO 200 ANOS

“É fácil a missão de comandar homens livres: basta mostrar-lhes o caminho do dever”

A Sua Senhoria o Senhor Doutorando

ARTHUR DE MIRANDA NETO

Faculdade de Engenharia Mecânica (FEM) – Universidade Estadual de Campinas (UNICAMP)

Campinas - SP

Senhor Arthur de Miranda Neto,

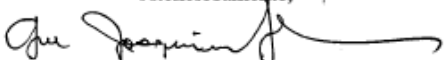
Cumprimentando-o cordialmente, faço menção à mensagem eletrônica enviada por Vossa Senhoria ao Senhor Comandante do Exército, em abril do corrente ano, que trata de proposta para pesquisa e desenvolvimento conjunto de um Sistema de Navegação Semi-Autônomo.

2. Sobre o assunto, incumbiu-me o Senhor Comandante do Exército de informar a Vossa Senhoria que o Exército Brasileiro (EB) julga importante realizar pesquisa e desenvolvimento em sistemas de navegação autônomos e semi-autônomos, a exemplo do que ocorre atualmente em exércitos de países desenvolvidos.

3. Sendo assim, o EB acredita que a proposta apresentada por Vossa Senhoria possa ser viabilizada, numa primeira etapa, mediante uma cooperação científica com o Instituto Militar de Engenharia, o qual se encontra interessado e à disposição para colaborar academicamente com uma possível pesquisa conjunta. Numa segunda etapa, ao ser identificado um produto resultante, Material de Emprego Militar de interesse da Força Terrestre e enquadrado em suas prioridades, o Centro Tecnológico do Exército se responsabilizará pelo desenvolvimento.

4. Incumbiu-me, ainda, de informar que quaisquer esclarecimentos necessários à efetivação da cooperação em tela podem ser obtidos com o Maj Tales Villela, pelo telefone 61 34155557.

Atenciosamente,


General-de-Divisão JOAQUIM SILVA E LUNA
Chefe do Gabinete do Comandante do Exército



<https://www.linkedin.com/in/tales-villela>



Campinas, Brazil
November 15, 2011

TO WHOM IT MAY CONCERN

I am writing this reference at the request of Dr. Arthur De Miranda Neto who I have known for 10 years as an associate professor of a research laboratory of Autonomous Navigation and Vehicle Dynamics at the Mechanical Engineering Faculty of the State University Campinas, Brazil, composed from several undergraduate and graduate students. Since then we worked together. He finished in 2007 his M. Sc. Dissertation about autonomous system based on monocular vision, applied to a mobile robot's control executing navigation tasks in an unknown environment. In sequence, with a fellowship from Brazilian Government, he started his Ph. D. studies at the same subject and through an Agreement between UNICAMP and the *Université de Technologie de Compiègne*, France, from a Ph. D. double diploma program. Since August 2009 he was at the CNRS-Heudasye, Compiègne, France, under the supervision from Dr. Isabelle Fantoni and me. The public defense of his Ph. D. thesis was in August 26, 2011

During all the years of our acquaintance, I have known the capacities of him. He has also been involved with several responsibilities and tasks and quickly won the admiration and respect of students and professors in our institute. Some expressive bench marks are his award from IEEE as the second best student paper at the 2007 IEEE Region 9 Student Paper Contest, Latinoamérica y El Caribe, and the design and management of a multi disciplinary project involving our institute and researchers of another two academic institutions. Mr. De Miranda Neto was the mentor of the Project Robot Platform Development for Studies of the (Semi)-Autonomous Terrestrial Mobility—Ministry of Defense, CAPES/Brazil, and co-founder of Autonomous Mobility Laboratory (LMA) of the Faculty of Mechanical Engineering of UNICAMP. In specific functions of mentoring and co-management of multidisciplinary projects, I also would like to highlight his ability to inter-institutional relationship.

While a student he has excellent written and verbal communication skills, is extremely organized and can work independently or with a wonderful rapport with another people. He accomplished his tasks with initiative and positive attitude.

Mr. De Miranda Neto is intelligent and able to handling any situation with maturity and good sense. Those qualities combined with his toughness of character.

In conclusion, I recommended him without reservation. If any further questions with regard to his background or qualifications are requested, feel free to contact me.

Dr.-Ing. Douglas Eduardo Zampieri, Associate Professor (retired)

ID 286607

Computational Mechanics Department - Mechanical Engineering Faculty - Unicamp

PO Box 6122

13083-971 Campinas, SP - Brazil

During all the years of our acquaintance, I have known the capacities of him. He has also been involved with several responsibilities and tasks and quickly won the admiration and respect of students and professors in our institute. Some expressive bench marks are his award from IEEE as the second best student paper at the 2007 IEEE Region 9 Student Paper Contest, Latinoamérica y El Caribe, and the design and management of a multi disciplinary project involving our institute and researchers of another two academic institutions. Mr. De Miranda Neto was the mentor of the Project Robot Platform Development for Studies of the (Semi)-Autonomous Terrestrial Mobility—Ministry of Defense, CAPES/Brazil, and co-founder of Autonomous Mobility Laboratory (LMA) of the Faculty of Mechanical Engineering of UNICAMP. In specific functions of mentoring and co-management of multidisciplinary projects, I also would like to highlight his ability to inter-institutional relationship.



Douglas Zampieri · 1st
Coordenador Adjunto na FAPESP



www.linkedin.com/in/douglas-zampieri-30b820114/

Coordenador: Jânio Vazquez Ferreira
orientador: Arthur de Miranda
Instituição: Faculdade de Engenharia
Elétrica (FEE)

2014





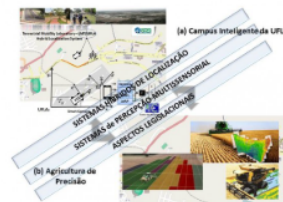
2014

UFLA TERÁ LABORATÓRIO DE MOBILIDADE TERRESTRE EM PARCERIA COM USP, UNICAMP E INSTITUIÇÕES FRANCESAS

🕒 1 DE OUTUBRO DE 2014 🧑 CIBELE AGUIAR

Em consonância com o programa de internacionalização da Universidade Federal de Lavras (UFLA), o Departamento de Engenharia (DEG) tem investido em projetos multidisciplinares e de abrangência internacional. A fim de trazer contribuições representativas à sociedade e colaborar com o desenvolvimento científico aplicado, um dos projetos em andamento prevê a construção de um Laboratório de Mobilidade Terrestre (LMT), que terá como estudo prioritário o desenvolvimento de tecnologias para veículos inteligentes.

O LMT faz parte de um amplo projeto proposto pelo professor Arthur de Miranda Neto, do curso de Engenharia de Controle e Automação (DEG/UFLA), elaborado em parceria com o [Instituto Vede-com](#) (*Véhicule Décarboné Communicant et sa Mobilité*) e com o Laboratório Heudiasyc, da [Universidade de Tecnologia de Compiègne](#) (UTC), ambos na França. No Brasil, o projeto conta com a colaboração de membros do [Laboratório de Robótica Móvel](#) (LRM) da Universidade de São Paulo (USP – São Carlos) e do Laboratório de Mobilidade Autônoma (LMA) da Universidade de Campinas (Unicamp).



Laboratório de Mobilidade Terrestre terá como uma das ações a criação do projeto-piloto de um smart-campus

NOTÍCIAS, TERCIARIAS

CICLO DE PALESTRAS PROMOVIDO PELA ROBÓTICA JR. REUNIU CERCA DE CEM PARTICIPANTES

29 DE OUTUBRO DE 2014 ANA ELIZA ALVIM



Nos dias 8/10 e 9/10 foi realizado na Universidade Federal de Lavras (UFLA) o 2º Ciclo de Palestras em Automação (CIPAut), organizado pela empresa Robótica Júnior. O evento reuniu cerca de cem participantes no Anfiteatro de Sementes. A programação teve um total de quatro palestras, todas proferidas no período da noite.

O primeiro tema do Ciclo foi "Veículos Inteligentes e Desafios Modernos: Localização e Mapeamento", abordado pelo professor do Departamento de Engenharia (DEG/UFLA) Arthur de Miranda. Na sequência, a psicóloga Carolina Di Lorenzo Moraes falou sobre "Planejamento de Carreira e Mercado de Trabalho". Já no segundo dia, o mestrando em Engenharia de Sistemas e Automação Renan Oliveira Reis e a engenheira de produção Glória Maria Veiga trataram, respectivamente, dos temas "Técnicas básicas para processamento de imagens digitais" e "Planejamento Estratégico".

O presidente da Robótica Júnior, Adriano Humberto Melão, conta que a maioria dos participantes eram estudantes do curso de Engenharia de Controle e Automação, mas houve também a presença de alunos da Área Básica de Ingresso (ABI). Ele fez uma avaliação positiva do CIPAut. "Foi muito proveitoso. Por termos poucos eventos na área de automação, a demanda dos estudantes foi grande – muita gente se interessou", diz. Os membros da empresa agradeceram a participação de todos os estudantes e prometem empenho em fazer o evento crescer, tornando-se cada vez melhor.



Palestra do professor Arthur Miranda Neto.



Palestra do professor Arthur Miranda Neto.

UFLA E UNICAMP AVANÇAM NA COLABORAÇÃO PARA PESQUISAS COM VEÍCULOS INTELIGENTES

🕒 12 DE NOVEMBRO DE 2015 👤 ANA ELIZA ALVIM

A busca por soluções para a segurança no trânsito inclui pesquisas voltadas à mobilidade sustentável, veículos autônomos e conectados, tanto no cenário internacional como nacional. Um carro inteligente, capaz de percorrer uma rota pré-definida sem a contínua supervisão do condutor, pode representar a diminuição da maior parte dos acidentes de trânsito e ser uma opção segura para o transporte coletivo, por exemplo. Pautados nos significativos avanços promovidos por grupos de pesquisa internacionais nessa área, o Laboratório de Mobilidade Terrestre da Universidade Federal de Lavras (LMT/UFLA) e o Laboratório de Mobilidade Autônoma da Universidade Estadual de Campinas (LMA/Unicamp) estão intensificando as colaborações em prol do avanço do conhecimento científico e tecnológico também no Brasil.

2015



Ao lado do veículo VILMA, da esq. p/ a dir.: Janito Vaqueiro Ferreira (Unicamp), Olmer Garcia (Unicamp) e Giovani Bernardes Vitor (UFLA)

NOTÍCIAS, TERCIÁRIAS

UFLA INVESTE EM PESQUISA COM VEÍCULOS INTELIGENTES E ANUNCIA A VINDA DE PESQUISADORES VISITANTES

🕒 19 DE MAIO DE 2015 🧑 CIBELE AGUIAR



A Universidade Federal de Lavras (UFLA) tem se consolidado no cenário nacional e internacional como modelo em sustentabilidade. Esse tema também tem sido amplamente discutido no contexto de veículos inteligentes e elétricos, por meio de atividades do Laboratório de Mobilidade Terrestre (LMT), do Departamento de Engenharia (DEG/UFLA). Com foco em projetos multidisciplinares e de abrangência internacional, a partir de julho deste ano, a Universidade receberá cinco pesquisadores visitantes com renomada expertise na

veículos autônomos e conectados, e novas estruturas e serviços de mobilidade e energia.



Professores Arthur de Miranda Neto e Giovanni Francisco Rabelo participam de projeto em Curitiba

O professor Victor Etgens permanecerá na UFLA 30 dias a partir de 17 de julho e, nos próximos três anos, ficará na UFLA por sete meses (não contínuos). Ele virá acompanhado da pesquisadora Andrea Martinesco.

Também fará parte da equipe o professor Vincent Frémont, da *Université de Technologie de Compiègne – Joint Research Laboratory Heudiasyc*. Ele é um dos pesquisadores mais reconhecidos na área de sistemas multi-sensores para percepção 3D e análise de cenas dinâmicas no contexto dos veículos inteligentes.

O pesquisador Giovani Bernardes Vitor, atualmente como pesquisador da *Université de Technologie de Compiègne*, também fará parte desse time. Ele permanecerá na UFLA por três anos a partir de 1º de



Reunião em Campinas com presença de professor do DEG discutiu parcerias para a ecomobilidade no Brasil



2015

UFLA ARTICULA PARCERIAS E DESENVOLVE PROJETOS PARA APOIAR PESQUISAS COM VEÍCULOS INTELIGENTES

🕒 19 DE OUTUBRO DE 2015 👤 ANA ELIZA ALVIM

A busca por soluções para a segurança no trânsito segue no cenário internacional com pesquisas voltadas à mobilidade sustentável, com veículos eletrificados, carros autônomos e conectados. Um carro inteligente, capaz de percorrer rota pré-definida sem a presença do condutor, conectado a uma infraestrutura externa, pode representar a eliminação da maior parte dos acidentes de trânsito e ser uma opção segura para o transporte coletivo, por exemplo. Para contribuir no avanço do conhecimento relacionado à questão – e garantir sua adaptação ao cenário brasileiro – a Universidade Federal de Lavras (UFLA) vem se inserindo nesse campo de pesquisa.



Na França, professor Arthur aprovou a experiência do deslocamento em veículo autônomo.



2015

UFLA oficializa parceria internacional que prevê resultados inovadores para a mobilidade urbana

👍 Curtir 0

Compartilhar

Escrito por Ana Eliza Alvim | Publicado: Quarta, 02 Março 2016 14:55 | Última Atualização: Quinta, 25 Fevereiro 2016 12:25

A Universidade Federal de Lavras (UFLA) irá oficializar, na segunda-feira (29/2), uma parceria internacional com o instituto francês Vedecom. Às 14h30, no Salão dos Conselhos, prédio da Reitoria, será assinado o protocolo de intenções que formaliza a conjunção de esforços entre as instituições para o desenvolvimento de projetos ligados à Ecomobilidade, que envolvem, por exemplo, **veículos elétricos, autônomos e conectados à infraestrutura urbana**. Diante dos desafios crescentes impostos pela rotina urbana contemporânea, o trabalho **buscará soluções para a segurança, eficiência e sustentabilidade do trânsito do futuro**. A parceria inclui também o parque tecnológico Techno Park Campinas, com o qual será assinado protocolo de intenções em 3/3, em Campinas. As celebrações são o ponto de partida para a criação do Instituto Brasileiro de Ecomobilidade (Ibem), que já iniciará suas atividades em interação com a Indústria e apoio do Grupo PSA Peugeot/Citröen e da Companhia Dpaschoal de Participações. **A UFLA abrigará um dos polos do Ibem**, que terá sede em Campinas. Trata-se de uma estrutura público-privada que adaptará as pesquisas da área de mobilidade e transporte à realidade brasileira (com base na





www.vedecom.fr/accueil/ite/

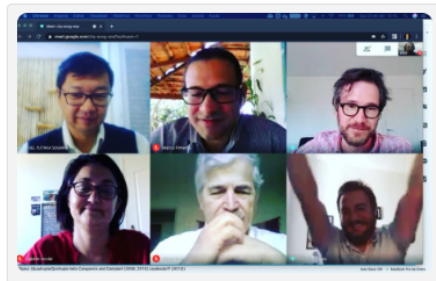


Primeira tese em cotutela entre PPGA da UFLA e Université Paris-Saclay analisa soluções de mobilidade urbana

👍 Curtir 376

Compartilhar

Escrito por Melissa Vilas Boas | Publicado: Sexta, 08 Mai 2020 13:21 | Última Atualização: Segunda, 09 Agosto 2021 10:31



A primeira tese de doutorado realizada em cotutela entre o Programa de Pós-Graduação em Administração da Universidade Federal de Lavras (PPGA/UFLA) e a Université Paris-Saclay, na França, foi defendida no final de abril. A tese analisa soluções de mobilidade urbana em estágio maduro de implantação na Europa, avaliando sua possível aceitação pelos usuários brasileiros. O doutor Rodrigo Marçal Gandia desenvolveu a pesquisa sob a orientação do professor da UFLA Joel Yutaka Sugano e da docente francesa Isabelle Nicolai.

De acordo com Rodrigo, quando se fala em futuro da mobilidade, as inovações tecnológicas são baseadas geralmente no uso difundido de veículos conectados e compartilhados, bem como em veículos autônomos, o que conduz a uma reflexão sobre a definição de mobilidade urbana sustentável nas cidades do futuro. “Além dessas tecnologias, estão sendo desenvolvidas outras soluções que fazem parte de um sistema global de mobilidade urbana, a exemplo da empresa de Mobilidade como Serviço

2021



Portaria nº 236, de 14 de novembro de 2017

O PRESIDENTE DO INSTITUTO NACIONAL DE METROLOGIA, QUALIDADE E TECNOLOGIA – INMETRO, no uso de suas atribuições que lhe confere o § 3º do artigo 4º da Lei 5.966, de 11 de dezembro de 1973, tendo em vista o inciso VII, do art. 18 da Estrutura Regimental da Autarquia, aprovada pelo Decreto nº 6.275, de 28 de novembro de 2007, com a redação alterada pelos Decretos nºs 7.938, de 19 de fevereiro de 2013, 8.671, de 16 de fevereiro de 2016, e 8.848, de 12 de setembro de 2016, resolve:

Art. 1º. Instituir, no âmbito do Gabinete da Presidência do Inmetro, Grupo de Trabalho (GT) objetivando realizar seminário técnico sobre o tema “A segurança jurídica e tecnológica para utilização e inserção de veículos Inteligentes no Brasil”.

Art. 2º. O Grupo de Trabalho será constituído pelos seguintes membros:

Pelo Inmetro

Ana Carolina Oliveira de Andrade Pinto
Charles Bezerra do Prado
Danielle Assafin Vieira
Eduardo Lopes de Souza Junior
Gustavo Palmeira Ripper
Marcos Trevisan Vasconcellos
Paulo Lyra Simões Ferreira
Rodrigo Pereira David
Vinicius Coutinho de Oliveira
Vladimir Rodrigues de Lima (Coordenador do GT no Inmetro)

Pela Universidade Federal de Lavras (UFLA)

Andrea Martinesco Coelho Martins
Arthur de Miranda Neto (Coordenador do GT na UFLA)
Danilo Alves de Lima
Joel Yutaka Sugano
José Roberto Soares Scófilero (Reitor)
Sérgio Teixeira da Silva
Victor Hugo Eigens

Art. 3º. O Grupo de Trabalho poderá contar com a participação de assessores externos de reconhecida competência nas áreas em que haja pertinência temática, por solicitação dos Coordenadores do GT.

Art. 4º. O Grupo de Trabalho realizará seminário técnico, até maio de 2018, com o objetivo de discutir aspectos gerais do tema em questão para a geração de Relatório a ser apresentado a entidades interessadas e associações e empresas do setor, e que também servirá

como subsídio para a Presidência do Inmetro com informações sobre necessidades de cada área do Instituto envolvida no tema e oportunidades para busca de fomento.

Art. 5º. O Grupo de Trabalho entregará o Relatório conclusivo das atividades no prazo de 60 dias a contar da finalização do seminário técnico, contendo suas recomendações.

Art. 6º. Esta Portaria entrará em vigor na data de sua publicação no Boletim de Serviço da Autarquia.

CARLOS AUGUSTO DE AZEVEDO
Presidente do Inmetro

O PRESIDENTE DO INSTITUTO NACIONAL DE METROLOGIA, QUALIDADE E TECNOLOGIA – INMETRO, no uso de suas atribuições que lhe confere o § 3º do artigo 4º da Lei 5.966, de 11 de dezembro de 1973, tendo em vista o inciso VII, do art. 18 da Estrutura Regimental da Autarquia, aprovada pelo Decreto nº 6.275, de 28 de novembro de 2007, com a redação alterada pelos Decretos nºs 7.938, de 19 de fevereiro de 2013, 8.671, de 16 de fevereiro de 2016, e 8.848, de 12 de setembro de 2016, resolve:

Art. 1º. Instituir, no âmbito do Gabinete da Presidência do Inmetro, Grupo de Trabalho (GT) objetivando realizar seminário técnico sobre o tema “A segurança jurídica e tecnológica para utilização e inserção de veículos Inteligentes no Brasil”.

Art. 2º. O Grupo de Trabalho será constituído pelos seguintes membros:

Pelo Inmetro

Ana Carolina Oliveira de Andrade Pinto
Charles Bezerra do Prado
Danielle Assafin Vieira
Eduardo Lopes de Souza Junior
Gustavo Palmeira Ripper
Marcos Trevisan Vasconcellos
Paulo Lyra Simões Ferreira
Rodrigo Pereira David
Vinicius Coutinho de Oliveira
Vladimir Rodrigues de Lima (Coordenador do GT no Inmetro)

Pela Universidade Federal de Lavras (UFLA)

Andrea Martinesco Coelho Martins
Arthur de Miranda Neto (Coordenador do GT na UFLA)
Danilo Alves de Lima
Joel Yutaka Sugano



2017 - 2020







Veículos inteligentes

Concepção Tecnológica dos Veículos Inteligentes
Danilo Alves de Lima

Veículos Inteligentes atuais

- Existem vários grupos desenvolvendo veículos inteligentes no Brasil:











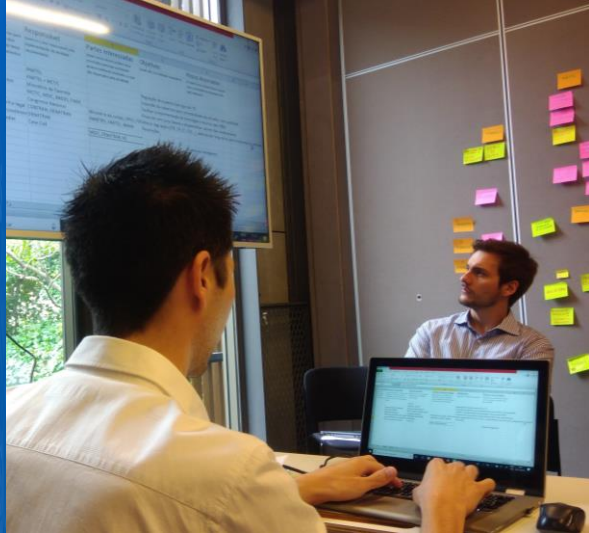


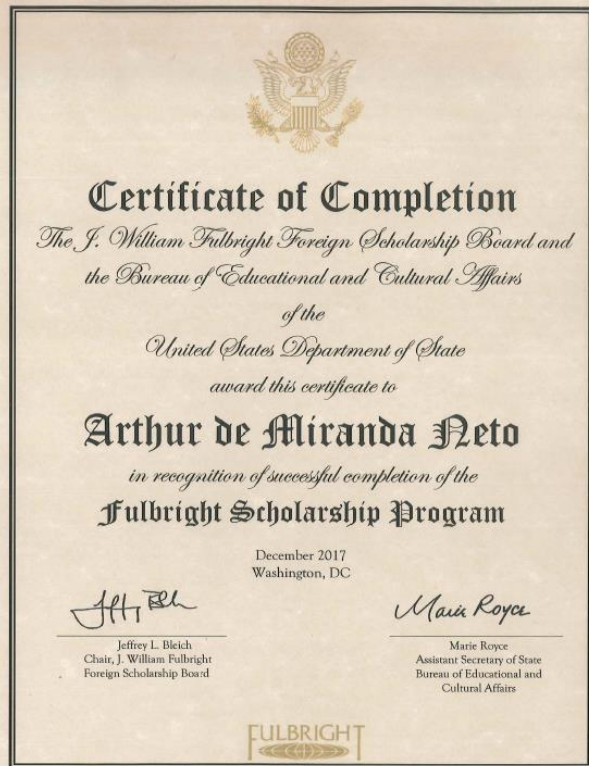




14







Alexandre M. Bayen
 Director, Institute of Transportation Studies
 Liao-Cho Professor of Engineering
 Electrical Engineering & Computer Sciences
 110 McLaughlin Hall, MC1720
 University of California, Berkeley
 Berkeley, California 94720-1710
 T: (510) 642-3168P: (510) 642-3955
 bayen@berkeley.edu

October 10, 2016

TO WHOM IT MAY CONCERN
 RE: Fulbright Junior Faculty Member Award, Applicant Professor Arthur De Miranda Neto

Dear Sirs,

In my capacity as Director of the Institute of Transportation Studies (ITS), I write in support of Professor Arthur de Miranda Neto, an excellent candidate for a Fulbright Junior Faculty Member Award, 2016-2017 Fulbright program. It would be an honor and a privilege to host him at UC Berkeley and draw on his knowledge and experience.

I am Alexandre Bayen, Liao-Cho Professor of Engineering in the Electrical Engineering and Computer Science Department and the Civil and Environmental Engineering Department at UC Berkeley. I am also a Faculty Scientist in Mechanical Engineering at the Lawrence Berkeley National Laboratory, where I am the Director of the Transportation Initiative.

I look forward to working with Professor De Miranda Neto in the next academic year (September-December, 2017). I first met him this year from his proposed project "Standard Data Recording Device for Intelligent Vehicles", which I find both interesting and feasible. This project is generating a debate around public policy aiming to implement Intelligent Vehicles (IVs) in public roads where technical and legal security are guaranteed. This project will aim to provide a think tank concerning IVs to support administration regarding certification/homologation, insurance regulation, and liability in case of road accidents involving IVs.

Professor De Miranda Neto lead a group (Terrestrial Mobility Laboratory - LMT - www.lmt.ufr.br) on driving assistance systems and computer controlled passenger vehicles between Brazilian groups and abroad (such as VEDECOM Research Institute in France). He is coordinator of an agreement with INMETRO (National Institute of Metrology, Standardization and Industrial Quality), from the project "Legal and Technical Policies for the use and integration of Intelligent Vehicles in Brazil". A certification Facility Project is under deployment at LMT under his direction.

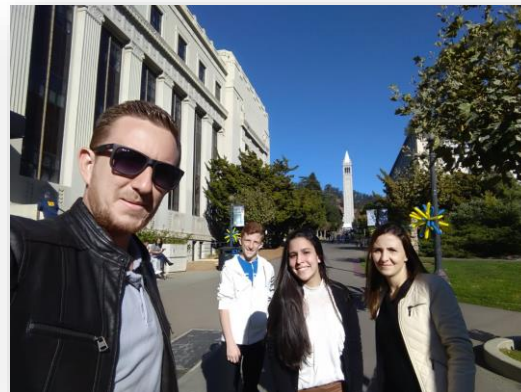
UNIVERSITY OF CALIFORNIA, BERKELEY

With this letter of commitment, I agree and assure Institutional support and I declare that Professor De Miranda Neto has free-of-charge access to the facilities and services, such as laboratories and libraries and any other amenities regularly provided to visiting scholars to ensure the success of the research activities undertaken by the grantee.

I look forward to welcoming him at UC Berkeley, and I am very happy about the possibility of Professor De Miranda Neto to work in our research team, which will enrich and enhance the proposals of the ITS.

Yours sincerely

Alexandre M. Bayen
 Liao-Cho Professor of Engineering
 Director, Institute of Transportation Studies
 University of California, Berkeley



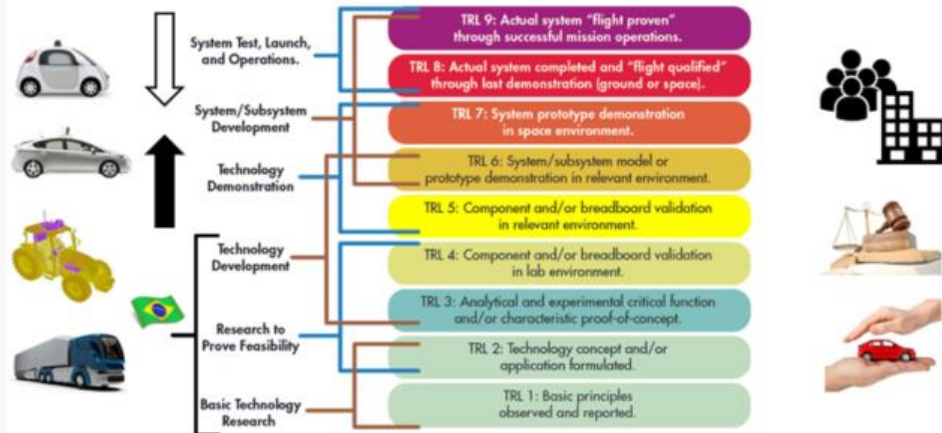
O LMT

CORPO MULTIDISCIPLINAR

Engenharias, Direito, Administração e Computação



Technology Readiness Levels - TRL



Recepção e auxílio na transferência de tecnologias do exterior para o Brasil

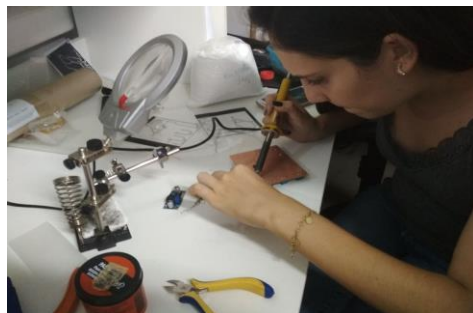
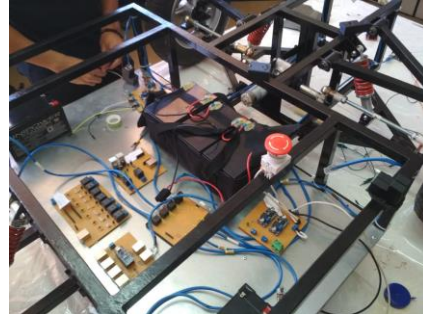
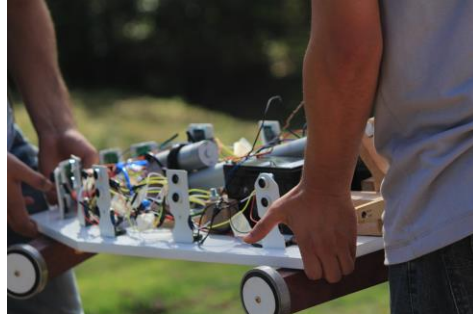
Desenvolvimento de novas tecnologias no Brasil

- 6 Pós-doutorados;
- Defesas: 6 Doutorados, + 11 Mestrados, + 40 Iniciações Científicas;
- Participações e Organização de eventos nacionais e internacionais;
- Acordos de cotutela internacionais;
- Publicações de alto impacto: + de 20 confirmadas em *journals* e em conferências nacionais e internacionais;
- Registros de softwares.

LMT © 2017

8





Conferência sobre Veículos Inteligentes (2018)

<https://www4.inmetro.gov.br/eventos/veiculos-inteligentes/>



<http://saebrasil.org.br/revistaEAA/81/mobile/index.html>

Acordo UFLA-INMETRO (2017-2020):
A segurança jurídica e tecnológica para
inserção de veículos inteligentes no Brasil

Andrea Martinesco
**Regulamentação de veículos autônomos - aspectos
legais e jurídicos - Viação e Transportes - 29/10/2024**
<https://www.youtube.com/live/FP2dEm5LQg8?>



Comissão aprova regras para a circulação de carros autônomos no Brasil

Projeto de lei segue em análise na Câmara dos Deputados

08/07/2025 - 12:14

Bruno Spada / Câmara dos Deputados



Rodrigues alterou os textos analisados pela Comissão de Viação e Transportes

A Comissão de Viação e Transportes (CVT) da Câmara dos Deputados aprovou projeto de lei que inclui no Código de Trânsito Brasileiro diretrizes para a circulação de veículos autônomos no País. As normas definem esse tipo de veículo, condicionam sua circulação à autorização de órgãos competentes e à realização de testes prévios, além de prever multas mais rigorosas em caso de acidentes.



COORDENAÇÃO DE APERFEIÇOAMENTO DE PESSOAL DE NÍVEL SUPERIOR
PROGRAMA DE APOIO AO ENSINO E À PESQUISA CIENTÍFICA E TECNOLÓGICA EM DEFESA NACIONAL - PRÓ-DEFESA V
EDITAL DE SELEÇÃO

EM DIREÇÃO AO ECOSISTEMA BRASILEIRO DE INOVAÇÃO EM CIBERSEGURANÇA

Instituição Proponente		Programa de Pós-Graduação	
UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS		POLÍTICA CIENTÍFICA E TECNOLÓGICA(33003017047P2)	
Título do Projeto			
EM DIREÇÃO AO ECOSISTEMA BRASILEIRO DE INOVAÇÃO EM CIBERSEGURANÇA			
Palavras-chave	Data Início	Data Término	Duração
Ecosistemas de Inovação cibersegurança Sistemas Sociotécnicos inteligência artificial	07/2024	06/2029	60
Área de Conhecimento			
INTERDISCIPLINAR (INTERDISCIPLINAR)			
Descrição do Projeto			
O projeto construirá um sistema de análise de dados inteligente, baseado em IA, para mapear e avaliar a(s) rede (s) de atores, ativos e instituições que geram inovações em cibersegurança no Brasil, para subsidiar políticas de desenvolvimento do ecossistema de inovação em cibersegurança brasileiro.			
Área Temática			

2024

Ranking	Nome do Projeto	Título do Projeto	Idade do	Nota	Nota	Nota	Nota
1	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS	EM DIREÇÃO AO ECOSISTEMA BRASILEIRO DE INOVAÇÃO EM CIBERSEGURANÇA	33003017047P2	100	0,784	1,0216	102,16
2	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS	EM DIREÇÃO AO ECOSISTEMA BRASILEIRO DE INOVAÇÃO EM CIBERSEGURANÇA	33003017047P2	100	0,784	1,0216	102,16
3	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS	EM DIREÇÃO AO ECOSISTEMA BRASILEIRO DE INOVAÇÃO EM CIBERSEGURANÇA	33003017047P2	100	0,784	1,0216	102,16
4	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS	EM DIREÇÃO AO ECOSISTEMA BRASILEIRO DE INOVAÇÃO EM CIBERSEGURANÇA	33003017047P2	100	0,784	1,0216	102,16
5	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS	EM DIREÇÃO AO ECOSISTEMA BRASILEIRO DE INOVAÇÃO EM CIBERSEGURANÇA	33003017047P2	100	0,784	1,0216	102,16
6	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS	EM DIREÇÃO AO ECOSISTEMA BRASILEIRO DE INOVAÇÃO EM CIBERSEGURANÇA	33003017047P2	100	0,784	1,0216	102,16
7	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS	EM DIREÇÃO AO ECOSISTEMA BRASILEIRO DE INOVAÇÃO EM CIBERSEGURANÇA	33003017047P2	100	0,784	1,0216	102,16
8	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS	EM DIREÇÃO AO ECOSISTEMA BRASILEIRO DE INOVAÇÃO EM CIBERSEGURANÇA	33003017047P2	100	0,784	1,0216	102,16
9	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS	EM DIREÇÃO AO ECOSISTEMA BRASILEIRO DE INOVAÇÃO EM CIBERSEGURANÇA	33003017047P2	100	0,784	1,0216	102,16
10	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS	EM DIREÇÃO AO ECOSISTEMA BRASILEIRO DE INOVAÇÃO EM CIBERSEGURANÇA	33003017047P2	100	0,784	1,0216	102,16



IDHM	Nota Análise de Mérito	IPIDHM	NOTA FINAL
0,784	100	1,0216	102,16
0,805	99	1,0195	100,9305

Ranking	Nome do Projeto	Título do Projeto	Idade do	Nota	Nota	Nota	Nota
1	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS	EM DIREÇÃO AO ECOSISTEMA BRASILEIRO DE INOVAÇÃO EM CIBERSEGURANÇA	33003017047P2	100	0,805	1,0195	100,9305
2	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS	EM DIREÇÃO AO ECOSISTEMA BRASILEIRO DE INOVAÇÃO EM CIBERSEGURANÇA	33003017047P2	100	0,805	1,0195	100,9305
3	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS	EM DIREÇÃO AO ECOSISTEMA BRASILEIRO DE INOVAÇÃO EM CIBERSEGURANÇA	33003017047P2	100	0,805	1,0195	100,9305
4	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS	EM DIREÇÃO AO ECOSISTEMA BRASILEIRO DE INOVAÇÃO EM CIBERSEGURANÇA	33003017047P2	100	0,805	1,0195	100,9305
5	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS	EM DIREÇÃO AO ECOSISTEMA BRASILEIRO DE INOVAÇÃO EM CIBERSEGURANÇA	33003017047P2	100	0,805	1,0195	100,9305
6	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS	EM DIREÇÃO AO ECOSISTEMA BRASILEIRO DE INOVAÇÃO EM CIBERSEGURANÇA	33003017047P2	100	0,805	1,0195	100,9305
7	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS	EM DIREÇÃO AO ECOSISTEMA BRASILEIRO DE INOVAÇÃO EM CIBERSEGURANÇA	33003017047P2	100	0,805	1,0195	100,9305
8	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS	EM DIREÇÃO AO ECOSISTEMA BRASILEIRO DE INOVAÇÃO EM CIBERSEGURANÇA	33003017047P2	100	0,805	1,0195	100,9305
9	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS	EM DIREÇÃO AO ECOSISTEMA BRASILEIRO DE INOVAÇÃO EM CIBERSEGURANÇA	33003017047P2	100	0,805	1,0195	100,9305
10	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS	EM DIREÇÃO AO ECOSISTEMA BRASILEIRO DE INOVAÇÃO EM CIBERSEGURANÇA	33003017047P2	100	0,805	1,0195	100,9305

Tipo	Nacionalidade	Nome	Currículo	Instituição
Coordenador Principal	BRASILEIRA	RUY DE QUADROS CARVALHO	Link Lattes	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS
Docente	BRASILEIRA	PAULO CESAR PELLANDA	Link Lattes	INSTITUTO MILITAR DE ENGENHARIA
Docente	BRASILEIRA	LIGIA MARIA SOTO URBINA	Link Lattes	INSTITUTO TECNOLÓGICO DE AERONÁUTICA
Docente	BRASILEIRA	LUCAS NOVELINO ABDALA	Link Lattes	INSTITUTO TECNOLÓGICO DE AERONÁUTICA
Docente	BRASILEIRA	EDUARDO LUZEIRO FEITOSA	Link Lattes	UNIVERSIDADE FEDERAL DO AMAZONAS
Pesquisador	BRASILEIRA	HEINAR DE SOUZA OLIVEIRA	Link Lattes	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS
Pesquisador	BRASILEIRA	PIETRO PIZAO GONZALEZ	Link Lattes	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS
Pesquisador	BRASILEIRA	ANAPATRICIA DE OLIVEIRA MORALES VILHA	Link Lattes	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS
Pesquisador	BRASILEIRA	TARSO DE SOUZA RAMALHO	Link Lattes	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS
Pesquisador	BRASILEIRA	DANILO HABERMANN	Link Lattes	INSTITUTO MILITAR DE ENGENHARIA
Pesquisador	BRASILEIRA	JOSE ADALBERTO FRANCA JUNIOR	Link Lattes	INSTITUTO MILITAR DE ENGENHARIA
Pesquisador	BRASILEIRA	JEFFERSON SANTOS DE OLIVEIRA	Link Lattes	INSTITUTO TECNOLÓGICO DE AERONÁUTICA
Pesquisador	BRASILEIRA	MATEUS SILVA PIERRE	Link Lattes	EMBRAPPI ELDORADO - INSTITUTO DE PESQUISA ELDORADO
Pesquisador	BRASILEIRA	VITOR HUGO GALHARDO MOIA	Link Lattes	EMBRAPPI ELDORADO - INSTITUTO DE PESQUISA ELDORADO
Docente	BRASILEIRA	CLAYTON ESCOUPEL DAS CHAGAS	Link Lattes	INSTITUTO MILITAR DE ENGENHARIA
Docente	BRASILEIRA	ARTHUR DE MIRANDA NETO	Link Lattes	UNIVERSIDADE FEDERAL DE LAVRAS
Docente	BRASILEIRA	EDMUNDO INACIO JUNIOR	Link Lattes	UNIVERSIDADE ESTADUAL DE CAMPINAS (LIMEIRA)



UNIVERSITY
OF
CALIFORNIA

BERKELEY
DAVIS
MERCED
SANTA CRUZ

Alexandre M. Bayen
Associate Provost - Berkeley Space Center
Director - CITRIS
642 & 330C Sutardja Dai Hall
University of California, Berkeley
Berkeley, California 94720-1720

July 2, 2024

To Whom It May Concern,

I am Alexandre Bayen, Liao-Cho Innovation Endowed Chair and professor of electrical engineering and computer sciences and of civil and environmental engineering at the University of California, Berkeley, associate provost for the Berkeley Space Center, and the director of the Center for Information Technology Research in the Interest of Society and the Banatao Institute (CITRIS), a California Institute for Science and Innovation at the University of California (UC).

undertaken by the grantee. I attest that Professor Arthur de Miranda Neto has English language proficiency compatible with the proposed activities.

I look forward to welcoming him at UC Berkeley, and I am very happy about the possibility of Professor Arthur de Miranda Neto working with our research and innovation team, which will enrich and enhance the Banatao Institute (CITRIS) and the Berkeley Mobile Sensing Lab.

Yours sincerely,

Dr. Alexandre Bayen

Associate Provost - Berkeley Space Center
Director - CITRIS
Email: bayen@berkeley.edu

It would indeed be a special honor and privilege to host him back to UC Berkeley and draw on his knowledge and experience. As the Director of the Institute of Transportation Studies (ITS), I had the pleasure of hosting Professor Arthur de Miranda Neto in 2017 through the Fulbright program, during the development phase of the "Standard Data Recording Device for Intelligent Vehicles" project, which I found both interesting and feasible. This collaboration presented an invaluable opportunity to refine and enhance the project, which even today remains an open and challenging topic. As systems and subsystems integrate AI into decision-making processes, the complexity of the problem increases significantly. In recent years, following his time at UC Berkeley, I have witnessed the profound impact of his contributions in the realms of mobility and intelligent vehicles in Brazil, offering tangible benefits to society through innovations in transportation technology. His dedication and expertise have not only propelled the project forward but have also set a high standard for future endeavors in the sector.

Professor Arthur de Miranda Neto leads projects centered around intelligent vehicles, with a particular focus on **Advanced Driver Assistance Systems (ADAS)** to enhance safety and efficiency in transportation.

Additionally, he works on developing data-driven framework models, enabling data transactions within a value ecosystem for mobility and logistics. His engagement with the business and innovation sectors significantly enhances the potential for future collaborations. I am confident that I can assist him in furthering his career, paving the way for productive and successful years ahead.

Berkeley Space Center



Alexandre Bayen[®]

associate.provost.mf@berkeley.edu[®]

Associate Provost, Berkeley Space Center

Liao Cho Professor of Electrical Engineering and Computer Sciences

Alexandre ("Alex") Bayen is the associate provost for Berkeley Space Center, the director of the Center for Information Technology and Research in the Interest of Society (CITRIS[®]) and the Banatao Institute, and a professor of Electrical Engineering and Computer Sciences at UC Berkeley. He has been at UC Berkeley for 20 years. Alex leads the academic mission for Berkeley Space Center, including chairing the Faculty Steering Committee, developing topic-specific clusters, and advising campus leadership on the initiative's long-term vision.

CITRIS and the Banatao Institute is a **University of California** research center focused on creating IT solutions that generate societal and economic benefits for everyone.

<https://citris-uc.org/>

2025



UNIVERSIDADE FEDERAL DE LAVRAS
Reitoria (REITORIA)
Trevo Rotatório Professor Edmir Sá Santos , Campus Universitário - <https://ufla.br>
Lavras/MG, CEP 37203-202

LETTER OF RECOMMENDATION

TO WHOM IT MAY CONCERN

In my capacity as Rector of the Federal University of Lavras (UFLA), I hereby express the firm commitment of our University in support of the approval of the

In conclusion, I recommended him without reservation. If any further questions with regard to his background or qualifications are requested, feel free to contact me.



Documento assinado eletronicamente por **JOSE ROBERTO SOARES SCOLFORO, Reitor(a)**, em 18/07/2024, às 14:37, conforme horário oficial de Brasília, com fundamento no art. 6º, § 1º, do [Decreto nº 8.539, de 8 de outubro de 2015](#).



A autenticidade deste documento pode ser conferida no site https://sei.ufla.br/sei/controlador_externo.php?acao=documento_conferir&id_orgao_acesso_externo=0, informando o código verificador **0294970** e o código CRC **50459311**.

Observação: Este documento deve ser assinado pelo servidor responsável

Referência: Processo nº 23090.012865/2024-38

SEI nº 0294970

Additionally, in the last years, he has coordinated an agreement with INMETRO (National Institute of Metrology, Standardization and Industrial Quality) through the project: “Legal and Technical Policies for the Use and Integration of Intelligent Vehicles in Brazil.”

Upon his return to Brazil from the United States through the Fulbright Program, numerous fruitful developments ensued. Notable among these are:

- The organization of the 1st Conference on Intelligent Vehicles (2018): Legal and Technological Security for Insertion in Brazil, which brought together representatives from ministries and road safety bodies, automakers and technology suppliers, legal and insurance professionals, as well as academics. The conference aimed to discuss the creation of clear rules that enable and boost the safe adoption of technologies related to intelligent vehicles in Brazil. It was successful, leading to numerous groups and initiatives, even within governmental organizations, as a direct outcome of this endeavor.
- Due to his proficiency in proposing and leading multidisciplinary projects in the field of intelligent vehicles, alongside a series of technical works specific to his area of expertise, I emphasize his co-supervision of doctoral candidates within the business sector, in collaboration with the postgraduate program in administration and economics at UFLA. This initiative is focused on developing new business models related to intelligent vehicles and efficient mobility.

Under the auspices of our institution, Professor Arthur de Miranda Neto founded a Deep-Tech Startup in 2019, Mobility Edge AI (<https://www.mobilityedge.ai/en>), and consequently coordinated significant projects supported by major funding agencies

Termo Carta de Apresentação (0294970)

SEI 23090.012865/2024-38 / pg. 1

in Brazil, notably FAPESP-SP, FINEP, and CNPq. His pursuit of knowledge culminated in the completion of an MBA in Digital Business Development from University of Sao Paulo (USP) in 2024, augmenting his managerial and strategic competencies to foster innovation in this dynamic field. As a practical application of his knowledge, he has proactively influenced the new generation of students by offering a course titled Applied Technological Innovation, which is currently part of the postgraduate program in computer science at UFLA.

2025

Contributions à la représentation sémantique des connaissances et à la prise de décision dans les systèmes complexes

Habilitation à diriger des recherches
de l'Université Paris-Saclay

présentée et soutenue à Paris-Saclay, le 19 mai 2025, par

Assia SOUKANE

Composition du jury

Sihem AMER-YAHIA
Directrice de Recherche CNRS,
LIG, France

Rapporteuse

Samia BOUZEFRANE
Professeure des Universités
Cédric, CNAM, France

Rapporteuse

Arthur DE MIRANDA NETO
Professeur des Universités
Université Fédérale de Lavras, Brésil

Rapporteur

Pierre GUILLON
Professeur des Universités,
XLIM, Université de Limoges

Examineur

Mohand-Saïd HACID
Professeur des Universités
LIRIS, Université Claude Bernard Lyon1

Examineur

Amar RAMDANE-CHERIF
Professeur des Universités,
LISV, Université de Paris-Saclay

Examineur





Candidatura CPIDT - Escola de Engenharia UFLA

Muito obrigado pela atenção!

(11) 97795-0078

arthur.miranda@ufla.br

<http://lattes.cnpq.br/0924465846411495>