



SERVIÇO PÚBLICO FEDERAL  
**UNIVERSIDADE FEDERAL DE SANTA CATARINA**  
**Programa de Pós-Graduação em Engenharia Mecânica**  
CAMPUS UNIVERSITÁRIO REITOR JOÃO DAVID FERREIRA LIMA - TRINDADE  
CEP: 88040-900 - FLORIANÓPOLIS - SC  
TELEFONE (48) 3721 9277 - Email: [ppgemc@contato.ufsc.br](mailto:ppgemc@contato.ufsc.br)

**EDITAL N.º 07/PPGEM/2019**

**SELEÇÃO DE CANDIDATO(A)S ÀS BOLSAS PROFESSOR VISITANTE NO BRASIL NO ÂMBITO DO PROJETO PRINT-CAPES/UFSC COORDENADO PELO PROGRAMA DE PÓS-GRADUAÇÃO EM ENGENHARIA MECÂNICA**

**Área Temática: Transformação Digital: Indústria e Serviços 4.0**

**Título do SubProjeto: Robótica: competência e pesquisa em paralelismo e reconfiguração**

**PPG's Participantes:**

- a) Programa de Pós-Graduação em **Engenharia Mecânica**;
- b) Programa de Pós-Graduação em **Engenharia de Automação e Sistemas**;
- c) Programa de Pós-Graduação em **Matemática Pura e Aplicada**.

A Coordenação do Programa de Pós-graduação em Engenharia Mecânica da Universidade Federal de Santa de Catarina, no uso de suas atribuições como programa líder de subprojeto do PRINT-CAPES/UFSC, torna público que estão abertas as inscrições para seleção de Professor Visitante no Brasil (PVB) do Programa PRINT-CAPES/UFSC, para início do período de atividades no Brasil.

## **1. DA FINALIDADE**

1.1. O Programa **PRINT-CAPES/UFSC** através do Subprojeto “Robótica: competência e pesquisa em paralelismo e reconfiguração” oferece bolsa(s) de Professor Visitante no Brasil para atração de professores de renome atuantes e residentes no exterior de forma a ampliar a interação, preferencialmente, com os professores integrantes deste subprojeto e participantes dos seguintes Programas de Pós-Graduação vinculados ao Subprojeto “Robótica: competência e pesquisa em paralelismo e reconfiguração”:

- a) Programa de Pós-Graduação em **Engenharia Mecânica**;
- b) Programa de Pós-Graduação em **Engenharia de Automação e Sistemas**;
- c) Programa de Pós-Graduação em **Matemática Pura e Aplicada**.

1.2. O Programa tem como objetivos específicos:

1.2.1 Incentivar a criação de parcerias e o início ou consolidação de uma rede de pesquisa existente;

1.2.2 Contribuir para a manutenção e/ou estabelecimento do intercâmbio científico por meio da atuação junto aos programas de pós-graduação e seus diferentes grupos de pesquisa na

área do Projeto Institucional de Internacionalização da UFSC, desenvolvendo a internacionalização da UFSC;

1.2.3 Proferir cursos, treinamentos, palestras ou seminários presenciais, preferencialmente em temas de interesse do subprojeto “Robótica: competência e pesquisa em paralelismo e reconfiguração”.

## **2. DAS CONDIÇÕES GERAIS**

2.1. Os membros da equipe nacional, doravante denominados docentes anfitriões, poderão propor a candidatura de um ou mais pesquisadores visitantes nos editais de subprojetos aos quais estejam vinculados.

2.2. A concessão de bolsas de Professor Visitante no Brasil de 2019 seguirá o calendário deste Edital e os candidatos devem ser, preferencialmente, provenientes de países e instituições previamente cadastrados no subprojeto e também devem ser registrados como membros da equipe estrangeira no sistema da CAPES.

2.3. Os benefícios serão outorgados exclusivamente ao(à) bolsista e independem de sua condição familiar e salarial, não sendo permitido o acúmulo de benefícios para a mesma finalidade.

2.4 A duração da bolsa é de 15 a 90 dias, improrrogáveis, conforme as cotas aprovadas para o subprojeto “Robótica: competência e pesquisa em paralelismo e reconfiguração” no Projeto PRINT-CAPES/UFSC;

2.5 As atividades, tais como seminários, cursos e palestras, deverão, sempre que possível, ser armazenadas em meio digital e divulgadas no ambiente do PRINT.

## **3. ITENS FINANCIÁVEIS**

3.1 São itens financiáveis no âmbito das bolsas: mensalidade, auxílio-deslocamento, auxílio-instalação e seguro saúde, conforme Anexo XI do Edital CAPES 41/17, disponível no site da PROPG/UFSC (<http://propg.ufsc.br/internacionalizacao/print/editais-print/>).

3.2 Os valores das bolsas serão depositados pela CAPES diretamente na conta bancária dos candidatos aprovados e selecionados por este edital .

3.3 É vedado o acúmulo de bolsas com outros benefícios concedidos pela CAPES ou por quaisquer agências nacionais, salvo se norma superveniente dispuser em contrário.

3.5 A CAPES não concederá passagem para acompanhantes ou dependentes.

3.6 A CAPES não cobrirá quaisquer outros custos além dos descritos no Anexo XI do Edital CAPES 41/17, tais como: seguro de vida, seguro contra acidentes, entre outros.

## **4. DAS OBRIGAÇÕES**

4.1 Caberá ao PVB selecionado e aprovado:

- a) Tomar as providências necessárias, quando for o caso, para a obtenção de visto de entrada no Brasil, na categoria VITEM 1, com validade compatível com o período de vigência da bolsa aprovada, prevendo a possibilidade de prorrogação, quando for o caso;
- b) Garantir e acompanhar o planejamento, a organização e execução das atividades previstas no Plano de Trabalho;
- c) Atuar obrigatoriamente em atividades relacionadas à pós-graduação, como: desenvolver atividades de pesquisa, proferir cursos palestras e seminários, participar de aulas, interagir com o corpo docente e discente do programa de pós-graduação;
- d) Seguir toda a legislação da CAPES, incluindo as obrigações para o recebimento dos auxílios e prestação de contas.

#### 4.2 Caberá ao **docente anfitrião**:

- a) Orientar e assessorar os candidatos aprovados e selecionados no que for necessário para a vinda ao Brasil, incluindo solicitação de visto, providências relacionadas à moradia e aos serviços de saúde disponíveis;

#### 4.3 Caberá ao **coordenador do subprojeto**:

- a) Garantir e acompanhar o planejamento, a organização e execução das atividades previstas no Plano de Trabalho, atuando como interlocutor entre a UFSC, a CAPES e o candidato selecionado e aprovado.

#### 4.4 Caberá à **coordenação do Programa de Pós-Graduação anfitrião**:

- a) O programa de Pós-Graduação anfitrião vinculado ao subprojeto proponente deverá assumir o compromisso de manter as condições de trabalho necessárias ao cumprimento e execução do projeto, no caso de sua aprovação.

## 5. DO CRONOGRAMA

5.1 O edital seguirá de acordo com os prazos estabelecidos abaixo:

5.2.1 Para bolsas com início entre **Outubro e Dezembro de 2019**:

<b>Etapa</b>	<b>Prazo</b>	<b>Responsável</b>
Inscrições dos candidatos	13/05 a 30/06/2019	Candidato
Comissão de seleção	Divulgado	PROPG
Homologação das inscrições	05/07/2019	Comissão de seleção
Pedidos de reconsideração do indeferimento da inscrição	08 e 09/07/2019	Candidato
Resultado final da homologação das inscrições, caso houver pedidos de reconsideração	10/07/2019	Comissão de seleção
Divulgação dos candidatos classificados	17/07/2019	Comissão de seleção

Pedidos de reconsideração à Comissão de Seleção	18 e 19/07/2019	Candidato
Divulgação do resultado após análise dos pedidos de reconsideração	31/07/2019	Comissão de seleção
Pedidos de recurso ao Grupo Gestor PRINT-CAPES/UFSC	01 e 02/08/2019	Candidato
Divulgação do resultado após análise dos pedidos de recurso e envio da documentação à PROPG	09/08/2019	Comissão de seleção
Implementação das bolsas no sistema da CAPES	12 a 15/08/2019	PROPG

#### 5.2.2 Para bolsas com início entre **Janeiro e Março de 2020**:

<b>Etapa</b>	<b>Prazo</b>	<b>Responsável</b>
Inscrições dos candidatos	13/05 a 20/09/2019	Candidato
Comissão de seleção	Divulgado	PROPG
Homologação das inscrições	30/09/2019	Comissão de seleção
Pedidos de reconsideração do indeferimento da inscrição	01 e 02/10/2019	Candidato
Resultado final da homologação das inscrições, caso houver pedidos de reconsideração	04/10/2019	Comissão de seleção
Divulgação dos candidatos classificados	16/10/2019	Comissão de seleção
Pedidos de reconsideração à Comissão de Seleção	17 e 18/10/2019	Candidato
Divulgação do resultado após análise dos pedidos de reconsideração	01/11/2019	Comissão de seleção
Pedidos de recurso ao Grupo Gestor PRINT-CAPES/UFSC	04 e 05/11/2019	Candidato
Divulgação do resultado após análise dos pedidos de recurso e envio da documentação à PROPG	20/11/2019	Comissão de seleção
Implementação das bolsas no sistema da CAPES	21 a 30/11/2019	PROPG

## 6. DOS REQUISITOS GERAIS PARA A INSCRIÇÃO

6.1 O(A) candidato(a) deverá, obrigatoriamente, preencher os seguintes requisitos no ato da inscrição:

6.1.1 Ser estrangeiro(a) ou brasileiro(a);

6.1.2 Residir no Exterior e estar vinculado a Instituição de ensino e/ou pesquisa vinculada ao subprojeto;

6.1.3 Possuir produção técnico-científica relevante na área do subprojeto “Robótica: competência e pesquisa em paralelismo e reconfiguração”;

6.1.4 Possuir o registro ORCID que fornece um identificador único voltado para a área acadêmica e de pesquisa;

## 7. DAS INSCRIÇÕES

7.1 As inscrições deverão ser realizadas pelo docente anfitrião no período indicado no item 5.1 deste edital, via e-mail, encaminhado para [printrobotica@gmail.com](mailto:printrobotica@gmail.com) e entregue apostilada na secretaria do Programa de Pós-Graduação em Engenharia Mecânica.

7.2 A inscrição pressupõe o conhecimento e a aceitação pelo(a) candidato(a) do Regulamento para Bolsas Internacionais no exterior da Capes (Portaria Capes nº 289, de 28 de dezembro de 2018 ou atos normativos subsequentes que disciplinem a matéria) e as condições deste Edital, das quais não poderá alegar desconhecimento.

7.3 Cada candidato poderá ter sua inscrição efetuada em somente em um único edital de seleção de bolsas para professor visitante no Brasil de 2019 do PRINT-CAPES/UFSC. Caso o professor seja inscrito em dois ou mais editais, as candidaturas serão automaticamente canceladas.

7.4 O docente anfitrião poderá inscrever mais de um candidato em quaisquer editais de programas de pós-graduação aos quais esteja vinculado.

7.5 O período para realização da visita será, obrigatoriamente, de **Outubro de 2019 a Março de 2020**.

7.6 Os **documentos necessários** à inscrição no processo seletivo são os seguintes:

7.6.1 **Formulário de Inscrição**, completamente preenchido, disponível em <https://forms.gle/Nh42uosd49zCgbsj7>;

7.6.2 Arquivo único em formato *Portable Document Format* (.pdf) intitulado “**Identificação**”, contendo cópia do Passaporte e comprovante de vínculo com instituição de origem do PVB.

7.6.3 Arquivo único em formato *Portable Document Format* (.pdf) intitulado “**Curriculum**”, contendo o currículo atualizado com produção intelectual a partir do ano de 2015. Indicando a(s) publicações mais relevantes do PVB.

7.6.4 Arquivo único em formato *Portable Document Format* (.pdf) intitulado “**Plano de trabalho**” em inglês, com no máximo 10 páginas, detalhando as atividades a serem desenvolvidas e expectativa de resultados, de acordo com o período proposto para a bolsa.

7.7 O tamanho máximo dos arquivos a serem anexados não poderá ultrapassar 5 MB.

7.8 O(A) Professor(a), ao apresentar a documentação requerida, se responsabiliza pela veracidade de todas as informações prestadas e pela autenticidade dos documentos entregues.

## 8. DA COMISSÃO DE SELEÇÃO

8.1 A comissão de seleção, responsável pela seleção dos candidatos a bolsa e designada pela Pró-Reitoria de Pós-Graduação, será constituída pelo Coordenador do Subprojeto, pelos Coordenadores dos Programas de Pós-Graduação partícipes do subprojeto.

8.2 Os Coordenadores de Programas de Pós-Graduação podem ser substituídos por um docente permanente por ele indicado.

8.3 Caso o Coordenador de Subprojeto seja também Coordenador de Programa de Pós-Graduação, o respectivo Programa de Pós-Graduação deverá ser representado por seu subcoordenador.

8.4 A portaria de nomeação da comissão de seleção será divulgada na homepage dos programas de pós-graduação vinculados ao subprojeto.

8.5 Caso algum membro da Comissão de Seleção seja proponente de candidatura (docente anfitrião) deverá declarar-se impedido, devendo o Coordenador do subprojeto indicar um membro substituto. A coordenação do subprojeto deverá informar à PROPG que retificará a portaria de nomeação fazendo constar a inclusão do suplente e a substituição será registrada na ata da reunião da Comissão de Seleção.

## **9. DOS CRITÉRIOS DE SELEÇÃO**

9.1 Serão avaliados os seguintes pontos para efeitos de seleção e classificação dos(as) candidatos(as):

- a) Aderência da Proposta (AP): grau de alinhamento do projeto aos objetivos do PRINT e ao subprojeto “Robótica: competência e pesquisa em paralelismo e reconfiguração”.
- b) Qualidade do Proposta (QP): mérito, relevância e clareza do plano de trabalho proposto, sua exequibilidade e consistência com a duração do projeto, potencial de impacto na internacionalização da UFSC e evidenciação do alinhamento aos objetivos do PRINT, resultados previstos, consistência do tema com as áreas de atuação do supervisor estrangeiro, relação com as metas do subprojeto “Robótica: competência e pesquisa em paralelismo e reconfiguração”.
- c) A cada candidato(a) à bolsa será atribuída uma nota entre 0,00 (zero) e 10,0 (dez).  
As notas AP, QP e PI serão normalizadas entre 0 (zero) e 10 (dez).  
A Nota Final será dada pela aplicação da fórmula:  
$$\text{Nota Final (NF)} = \text{AP} \cdot 0,40 + \text{QP} \cdot 0,60.$$

## **10. DOS RESULTADOS E RECURSOS**

10.1 A lista dos candidatos com inscrições homologadas, com a pontuação obtida e respectiva classificação, será publicada nas homepages do PPGEM, PPGEAS e PPGMTMPA..

10.2 Os pedidos de reconsideração à Comissão de Seleção, com as justificativas que os motivam e devidamente fundamentados, deverão ser encaminhados, via e-mail, para [printrobotica@gmail.com](mailto:printrobotica@gmail.com).

10.3 Os pedidos de recurso ao Grupo Gestor PRINT-CAPES/UFSC, com as justificativas que os motivam e devidamente fundamentados, deverão ser encaminhados, via e-mail, para [print.propg@contato.ufsc.br](mailto:print.propg@contato.ufsc.br).

10.4 Os resultados, após análise dos pedidos de reconsideração à Comissão de Seleção e de recurso ao Grupo Gestor PRINT-CAPES/UFSC, serão publicados na homepage do PPGEM, PPGEAS e PPGMTMPA.

10.5 Serão selecionado(a)s aquele(a)s candidato(a)s que, pela ordem decrescente de classificação, preencherem o número de bolsas disponibilizadas ao subprojeto.

10.6 Caso ocorram desistências de candidato(a)s selecionado(a)s, poderão ser chamados a ocupar as bolsas remanescentes outro(a)s candidato(a)s aprovado(a)s, sendo respeitada a ordem de classificação.

10.7 Em nenhuma hipótese serão fornecidas informações sobre o resultado por telefone ou por e-mail.

## **11. DAS DISPOSIÇÕES FINAIS**

11.1 Será desclassificado(a) e automaticamente excluído(a) do processo seletivo, o(a) candidato(a) que:

I – Estiver inscrito em dois ou mais editais de seleção de bolsas de professor visitante no exterior em 2019 no âmbito do PRINT-CAPES/UFSC;

II - Não apresentar a documentação requerida nos prazos e condições estipuladas neste Edital;

III - Prestar declarações ou apresentar documentos falsos no processo seletivo.

11.2 O resultado deste Edital tem validade até o lançamento do próximo Edital de Seleção de bolsas de professor visitante no exterior PRINT-CAPES/UFSC.

11.3 Os casos omissos serão resolvidos pela Comissão de Seleção ou pelo Grupo Gestor PRINT-CAPES/UFSC, conforme as suas competências.

Florianópolis (SC), 26 de abril de 2019.

Prof. Dr. Eng. Jonny Carlos da Silva  
Coordenador do Programa de  
Pós-Graduação em Engenharia  
Mecânica

Prof. Dr. Eng. Daniel Martins  
Coordenador do Subprojeto do  
Programa de Pós-Graduação em  
Engenharia Mecânica

**ANEXO I – Instituições Estrangeiras vinculadas ao subprojeto**

<b>INSTITUIÇÕES</b>	<b>PAÍS</b>
King's College London	Reino Unido
University College London	Reino Unido
University of Salford	Reino Unido
Linköping University	Suécia
Beihang University	China
Tianjin University	China
Tsinghua University	China

## **ANEXO II – Subprojeto PRINT-CAPES/UFSC**

Título do Tema: Transformação Digital: Indústria e Serviços 4.0

Título do Projeto: Robótica: competência e pesquisa em paralelismo e reconfiguração

Palavras-chave: Mecanismos; Reconfigurabilidade; Indústria 4.0; Robótica

Área de Conhecimento: ENGENHARIAS III (TEORIA DOS MECANISMOS)

Programas participantes:

1. Programa de Pós-Graduação em Engenharia Mecânica – Coordenação
2. Programa de Pós-Graduação em Engenharia de Automação e Sistemas
3. Programa de Pós-Graduação em Matemática Pura e Aplicada

Descrição do Projeto

Nas últimas duas décadas, a robótica reconfigurável evoluiu de máquinas rudimentares para elaboradas e protótipos, demandada por novos modelos de fabricação e pela Indústria 4.0. A demanda crescente por produção de pequenas quantidades, trocas rápidas de produtos por lotes (ex. embalagens) e mudanças tecnológicas e sociais tem tornado a produção em série dispendiosa, devido à instalação fixa e à falta de flexibilidade. A célula de fabricação flexível por sua generalidade não atende plenamente aos critérios de custo, capacidade de carga e tempo de programação necessário. A indústria 4.0 e a transformação digital desafiam, particularmente, os fundamentos de projeto e desenvolvimento de mecanismos e robôs. As chamadas fábricas inteligentes buscadas na Indústria 4.0 exigem máquinas e equipamentos que acompanhem os níveis de integração almejados e a flexibilidade e adaptabilidade da produção. Nas ciências dos mecanismos e robótica, deve-se buscar soluções que integrem o conceito de adaptabilidade e reconfigurabilidade no desenvolvimento de mecanismos e de robôs. Essas propriedades são desafios que os roboticistas enfrentam neste século para atender a Indústria 4.0. Recentemente, surgiram novos conceitos como robôs reconfiguráveis, robôs modulares, robôs metamórficos, mecanismos de topologia variável e assim por diante. Estes novos conceitos têm a propriedade de gerar diferentes configurações topológicas para reconfiguração e para vários requisitos de tarefa. Para desenvolver robôs e mecanismos paralelos reconfiguráveis inovadores, é necessário seguir uma metodologia de projeto de mecanismo bem estruturado e compartilhar experiências com outros pesquisadores. Este projeto tratará os Mecanismos e Mecanismos Paralelos Reconfiguráveis para preencher a lacuna na literatura: propor uma estrutura de projeto (o mais geral possível) para gerar robôs e mecanismos paralelos reconfiguráveis novos e inovadores. O projeto inclui, também, pesquisa na área de acionamentos hidráulicos, incluindo recentes pesquisas no campo de hidráulica digital e sistemas eletrohidrostáticos. Participam do projeto pesquisadores da UFSC e de outros centros de pesquisa no mundo que tem, entre suas linhas de pesquisa, os mecanismos e robôs reconfiguráveis. Entende-se que a agregação do conhecimento por meio dos intercâmbios de pesquisadores destes vários centros de pesquisa, permitirá avançar na pesquisa de robôs reconfiguráveis e contribuir com os propósitos da indústria 4.0.

## Contexto do Projeto

A indústria atualmente está focada em otimizar seus processos, seja por motivos sociais, econômicos ou de adequação, deste modo, os processos precisam se tornar mais baratos, eficientes e seguros. Uma estratégia que vem sendo adotada nos principais ramos é a aplicação das teorias desenvolvidas na área de Indústria 4.0, que alimentam linhas de produções com informações de diversas naturezas, e as máquinas que compõem a linha devem ser capazes de interpretar as informações e se adaptarem para produzirem de maneira eficaz e segura. Linhas de produção que possuem essa capacidade de adaptação podem produzir lotes menores sem acarretar em prejuízos por troca de ferramentas e leiaute, sendo assim mais flexíveis. As tecnologias atuais que compõem a indústria 4.0 evoluíram, principalmente tecnologias relacionadas com TI, porém as máquinas precisam ser mais flexíveis no que diz respeito a processos, visto que algumas máquinas se limitam a um tipo de tarefa específica, dificultando a adaptação de processos de fabricação. Uma maneira de atingir a flexibilidade necessária em processos de fabricação é utilizando mecanismos e robôs reconfiguráveis nas diversas operações de uma linha de montagem. Um exemplo é a mão robótica antropomórfica com palma reconfigurável desenvolvida na King's College London e apresentada por Wei et al. (2013). Esta palma já foi utilizada em diversos sistemas diferentes, como por exemplo sistemas para desossa de carne bovina. Em tal aplicação a destreza e flexibilidade são vitais para um bom desempenho da tarefa, e automatizando esta tarefa diminui-se os problemas de saúdes relacionados com trabalhos repetitivos desenvolvidos por trabalhadores. Uma metodologia de desenvolvimento de mecanismos e robôs paralelos reconfiguráveis que engloba desde a enumeração de mecanismos especiais até a síntese dimensional e prototipagem auxiliará projetistas a criarem novas soluções para a indústria 4.0, melhorando eficiência e qualidade nos sistemas, diminuindo custos e aumentando a segurança para os trabalhadores. Um argumento recorrente em debates sobre Indústria 4.0 é o da segurança, visto que as máquinas tomam suas próprias decisões e trabalhadores que possuem posto de trabalho próximo à elas poderiam sofrer algum choque. Para solucionar esse problema máquinas com atuadores com rigidez variável (ARV) podem ser instaladas nas linhas de produção. ARVs foram inicialmente desenvolvidos para aplicações em que robôs interagem com seres humanos, desta forma caso robô se choque com algum corpo estranho sua rigidez é diminuída, não danificando o corpo (ROSA, 2018). O Laboratório de Robótica da UFSC possui pesquisas na área de ARVs, portanto mais trabalhos podem ser desenvolvidos para melhorar a segurança em linhas de produção da Indústria 4.0.

## Problema

Este projeto visa criar uma nova metodologia para geração de novos e inovadores mecanismos e mecanismos reconfiguráveis voltados aos requisitos e especificações da Indústria 4.0. O campo de sistemas robotizados reconfiguráveis aborda o projeto, fabricação, planejamento de movimento e controle de máquinas cinemáticas autônomas com morfologia variável. Além da atuação, detecção e controle convencionais tipicamente encontrados em robôs de morfologia fixa, robôs e máquinas reconfiguráveis também podem mudar deliberadamente sua própria forma, reorganizando a conectividade de suas partes para se adaptar a novas circunstâncias, realizar novas tarefas ou se recuperar de danos. Durante as últimas duas décadas, conceitos de robótica reconfiguráveis evoluíram de máquinas rudimentares para elaboradas e protótipos. Um grande exemplo de aplicação é na fabricação e na Indústria 4.0. Devido à crescente demanda de produção de pequenas

quantidades, trocas rápidas e rápidas de produtos por lotes (por exemplo, embalagens) ou mudanças tecnológicas e sociais, a produção em série é dispendiosa devido à instalação fixa e falta de flexibilidade. Além disso, a chamada célula de fabricação flexível por sua generalidade não atende plenamente aos critérios de custo, capacidade de carga e tempo de programação necessário. A solução intermediária é a proposta da reconfigurabilidade a ser realizada por robôs ou máquinas. Embora existam soluções, elas são pontuais e dedicadas. Tais metodologias são genéricas e ajudam o projetista a desenvolver especificamente uma solução baseada em requisitos de design reconfiguráveis. Neste projeto, os três grupos envolvidos (UFSC, King's College e Tianjin University) têm trabalhado fortemente nesta direção nos últimos anos, ou seja, evoluir nas técnicas e metodologias de projetos de mecanismos e robôs reconfiguráveis. Do lado da UFSC, nossos artigos sobre a enumeração de robôs e mecanismos foram regularmente publicados nas revistas Qualis A e B nos últimos anos com vários artigos em conferências e um prêmio internacional. Por sua vez, robôs que exijam movimentos de cargas elevadas de forma rápida e precisa requerem acionamentos de juntas de baixa inércia e de alta resposta dinâmica. Acionamentos hidráulicos são tipicamente a solução para movimentação de cargas elevadas porém não possuem facilidade de conexão e interfaceamento como motores elétricos. Neste sentido, dois grupos integrantes deste projeto (UFSC e Universidade Linköping) atuam na área de atuadores eletrohidrostáticos e hidráulica digital, as quais são potenciais soluções para o desenvolvimento de atuadores conectados eletricamente mas com baixa inércia e alta resposta dinâmica.

#### Relevância

O estudo da reconfigurabilidade é relevante para atingir um dos principais objetivos da indústria 4.0 que é a modularidade. Mas não apenas nesse foco, a reconfigurabilidade de mecanismos e robôs paralelos pode ser utilizada em espaços cooperativos homem/máquina, buscando operações eficientes e seguras para ambos. Acionamentos adequados para movimentação das juntas possibilitam a criação de robôs ágeis e precisos. As metodologias devem também projetar robôs que tenham capacidade em tempo-real, isto é, que possam prever e se adequar às diferentes realidades e modos de operação necessários para o trabalho. Esses processos serão executados utilizando sensores disponíveis para coleta e análise de dados e para tomadas de decisões posteriores, levando a uma descentralização do controle do processo, outro pilar da indústria 4.0.

#### Discussão teórico-metodológica

Para a realização das tarefas industriais, espera-se que o robô possua boa precisão de posicionamento e seguimento de trajetórias, devendo ser o mais rígido possível. Porém, ao interagir com um ser humano, espera-se que o robô seja seguro e não resista caso encontre um obstáculo. Espera-se então, que no segundo caso, o robô seja complacente. Sendo assim, para que um robô industrial seja seguro, este deve ser capaz de assumir a configuração rígida e complacente, de acordo com a necessidade apresentada. Para isto, podem ser utilizados atuadores com rigidez variável (ARV) como motores dos robôs industriais. ARVs são motores capazes de variar sua rigidez através de modificações na sua configuração e podem ser considerados mecanismos reconfiguráveis. Assim, dentro do escopo deste trabalho está o desenvolvimento e aplicação de atuadores com rigidez variável nos robôs da indústria 4.0 com o intuito de melhorar a segurança na interação entre usuário e robô. Recentemente foi desenvolvido no Laboratório de Robótica uma sistemática para o

projeto de novos ARVs utilizando metodologia para o projeto de mecanismos (ROSA, 2018). Através desta sistemática podem ser projetados novos atuadores no andamento deste projeto em parceria com os outros pesquisadores envolvidos. Outra área a ser abordada no andamento deste projeto é a utilização e manipulação de embalagens inspiradas em mecanismos origami. Este tema vem sendo estudado e desenvolvido por um dos pesquisadores parceiros, Jian Dai, desde 1999. A embalagem inspirada em origamis é considerada um mecanismo metamórfico, sendo este um tipo de mecanismo reconfigurável. Ainda há muito o que ser explorado sobre projetar e modelar novas embalagens de forma a tornar a automatização do seu processo de fabricação e dobragem mais simples. Este projeto visa aprimorar o desenvolvimento de mecanismos e robôs reconfiguráveis dentro do contexto da indústria 4.0. Sendo assim, é imprescindível a colaboração internacional com universidades e pesquisadores bem estruturados no âmbito tanto de robôs reconfiguráveis quanto de indústria 4.0. Durante o desenvolvimento deste projeto serão enviados pesquisadores para estes centros de referência; doutorandos, doutores e professores universitários; bem como serão trazidos pesquisadores para a Universidade Federal de Santa Catarina. Para os quatro anos de projeto estão previstas missões, doutorados sanduíches de seis e doze meses, jovens talentos com experiência no exterior, professores visitantes para o Brasil, professores visitantes para o exterior (sênior e júnior) e pós-doutorado com experiência no exterior. A escolha dos pesquisadores e dos centros de pesquisa que irão desenvolver seu trabalho será feito de acordo com a demanda de pessoal e local.

## RESULTADOS

### Objetivos

1. Esta proposta tem como objetivo desenvolver metodologias de desenvolvimento e projeto de mecanismos e robôs paralelos reconfiguráveis e soluções em hidráulica digital para aplicações na indústria 4.0.
2. Aprofundar conhecimentos sobre reconfigurabilidade para projetar robôs e mecanismos paralelos modulares.
3. Desenvolver metodologia de enumeração, ferramentas matemáticas para enumeração e projeto, software para autonomia e controle dos sistemas, coleta e tratamento de dados em tempo real, entre outros.
4. Desenvolver novas soluções em atuadores eletrohidrostáticos e hidráulicos digitais para atuação de sistemas aplicados na indústria 4.0. Específico
5. Desenvolver novos e inovadores mecanismos modulares reconfiguráveis para aplicação na indústria 4.0.
6. Desenvolver uma metodologia que conste a interação entre os temas deste documento aliando os conhecimentos dos diversos grupos de pesquisas em cada área aplicados na indústria 4.0.
7. Estudo da reconfigurabilidade de mecanismos e robôs paralelos para utilização em espaços cooperativos homem/máquina, buscando operações eficientes e seguras para ambos.

## Impactos Esperados

1. Aplicação de duas escolas de verão a alunos de pós graduação do departamento de Engenharia Mecânica da UFSC.
2. Aumento do reconhecimento internacional dos programas de pós-graduação da UFSC beneficiados pelo programa.
3. Formação de dois novos pós-doutores em instituições de ensino estrangeiras.
4. Melhora na formação acadêmica de dez doutores por adquirirem formação com pesquisa no exterior.
5. Desenvolvimento de parcerias com a indústria no que diz respeito a pesquisas voltadas para a Indústria 4.0.
6. Metodologia para projeto de robôs paralelos reconfiguráveis a serem utilizados no âmbito da indústria 4.0.
7. Desenvolvimento de novos atuadores com rigidez variável.
8. Desenvolvimento de soluções em atuadores eletrohidrostáticos e hidráulicos digitais.

## Produtos Acadêmicos a serem apresentados

1. Artigos publicados em congressos internacionais: 20
2. Tese de doutorado escrita em língua inglesa: 6
3. Pedidos de patentes: 2
4. Capacitação em escola de verão: 2
5. Doutores com experiência internacional: 6
6. Pós-doutores com experiência internacional: 2