



## Thamiris Lima Costa

Endereço para acessar este CV: <http://lattes.cnpq.br/1990859808678703>

ID Lattes: **1990859808678703**

Última atualização do currículo em 03/07/2025

Possui graduação em Engenharia de Controle e Automação pela Universidade Tecnológica Federal do Paraná (2016), mestrado e doutorado em Engenharia de Automação e Sistemas pela Universidade Federal de Santa Catarina (2019,2024). Tem experiência na área de Sistemas de Controle e Robótica, atuando principalmente nos seguintes temas: manipulador robótico, veículos aéreos não tripulados, controle de formação de veículos aéreos não tripulados, sistema de controle robusto linear e sistema de controle não linear.

(Texto informado pelo autor)

## Identificação

### Nome

Thamiris Lima Costa

### Nome em citações bibliográficas

COSTA, T. L.;LIMA COSTA, THAMIRIS;  
LIMA;COSTA, THAMIRIS L.;Costa, T.;Costa, Thamiris

### Lattes iD



<http://lattes.cnpq.br/1990859808678703>

### País de Nacionalidade

Brasil

## Endereço

### Endereço Profissional

Instituto SENAI de Inovação em Sistemas de Manufatura.  
Rua Arno Waldemar Dohler - lado par  
Santo Antônio  
89218153 - Joinville, SC - Brasil  
Telefone: (047) 34417783

## Formação acadêmica/titulação

---

### 2019 - 2024

Doutorado em Engenharia de Automação e Sistemas.  
Universidade Federal de Santa Catarina, UFSC, Brasil.  
Título: Robust UAV Trajectory Tracking Formation Control, Ano de obtenção: 2024.  
Orientador:  Edson Roberto De Pieri.  
Coorientador: Ebrahim Samer El'Youssef.  
Bolsista do(a): Coordenação de Aperfeiçoamento de Pessoal de Nível Superior, CAPES, Brasil.

### 2017 - 2019

Mestrado em Engenharia de Automação e Sistemas.  
Universidade Federal de Santa Catarina, UFSC, Brasil.  
Título: Modelagem e controle de um veículo aéreo não tripulado com rotores inclináveis e câmera orientável, Ano de Obtenção: 2019.  
Orientador:  Edson Roberto De Pieri.  
Coorientador: Ebrahim Samer El Youssef.  
Bolsista do(a): Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico, CNPq, Brasil.

### 2012 - 2016

Graduação em Engenharia de Controle e Automação.  
Universidade Tecnológica Federal do Paraná, UTFPR, Brasil.  
Título: Identificação e aplicação de técnicas de controle robusto em manipuladores robóticos.  
Orientador: Fabian Andres Lara Molina.

## Atuação Profissional

---

Universidade Federal de Santa Catarina, UFSC, Brasil.

Vínculo institucional

### 2022 - 2022

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

### **Outras informações**

Disciplina ministrada: Sistemas de  
Controle

Vínculo institucional

### **2020 - 2020**

Vínculo: Estágio de docência,  
Enquadramento Funcional: Estagiário,  
Carga horária: 4

### **Outras informações**

Realizei estágio de docência na disciplina de sinais e sistemas lineares do curso de engenharia de controle e automação da Universidade Federal de Santa Catarina. Atividades realizadas: preparação de atividades avaliativas e aulas lecionadas.

Vínculo institucional

### **2019 - 2019**

Vínculo: Estágio de docência,  
Enquadramento Funcional: Estagiário,  
Carga horária: 4

### **Outras informações**

Realizei estágio de docência na disciplina de modelagem e simulação de processos do curso de engenharia de controle e automação da Universidade Federal de Santa Catarina. Atividades realizadas: preparação de atividades avaliativas e aulas lecionadas.

Vínculo institucional

### **2017 - 2017**

Vínculo: Estágio de docência,  
Enquadramento Funcional: Estagiário,  
Carga horária: 4

## Outras informações

Realizei estágio de docência na disciplina de sinais e sistemas do curso de engenharia de controle e automação da Universidade Federal de Santa Catarina. Atividades realizadas: preparação de atividades avaliativas e aulas lecionadas.

Universidade Estadual Paulista, UNESP, Brasil.

Vínculo institucional

**2021 - 2021**

Vínculo: Servidor Público, Enquadramento Funcional: Professor Substituto, Carga horária: 12

## Outras informações

Disciplina ministrada: Robótica Industrial

Instituto SENAI de Inovação em Sistemas de Manufatura, ISI, Brasil.

Vínculo institucional

**2024 - Atual**

Vínculo: Celetista, Enquadramento Funcional: Pesquisadora, Carga horária: 40

Vínculo institucional

**2023 - 2024**

Vínculo: Bolsista, Enquadramento Funcional: Bolsista Pesquisadora, Carga horária: 40

## Áreas de atuação

---

1.

Grande área: Outros / Área: Robótica, Mecatrônica e Automação.

2.

Grande área: Engenharias / Área:  
Engenharia Elétrica.

## Idiomas

---

### Inglês

Compreende Razoavelmente, Fala  
Razoavelmente, Lê Bem, Escreve Bem.

### Francês

Compreende Razoavelmente, Fala  
Razoavelmente, Lê Razoavelmente,  
Escreve Razoavelmente.

### Português

Compreende Bem, Fala Bem, Lê Bem,  
Escreve Bem.

## Produções

---

### Produção bibliográfica

#### Artigos completos publicados em periódicos

Ordenar por

Ordem Cronológica



1.



**LIMA COSTA, THAMIRIS**; LARA-MOLINA, FABIAN  
ANDRES ; CAVALINI JUNIOR, ALDEMIR APARECIDO ;  
TAKETA, ERIK . Robust  $H^\infty$  Computed torque Control for  
Manipulators. IEEE Latin America Transactions **JCR**, v. 16, p. 398-  
407, 2018.

2.

BOLZON, Victor ; **COSTA, T. L.** ; KOROISHI, E. H. ; **LARA-  
MOLINA, F. A.** . Dynamic Model and Optimal Control of a Fully  
Parallel Manipulator. INTERNATIONAL JOURNAL OF  
ENGINEERING RESEARCH & TECHNOLOGY, v. 5, p. 627-632,  
2016.

3.

SATO, E. S. ; **COSTA, T. L.** ; GROSSI, T. M. ; **LARA-MOLINA, F. A.** . Controle de Posição de Robô Paralelo Utilizando PID com Torque Computado. BOLETIM TÉCNICO DA FACULDADE DE TECNOLOGIA DE SÃO PAULO, v. 4, p. 71-71, 2015.

### Capítulos de livros publicados

1.

★ **Costa, T.**; El'Youssef, E. ; De Pieri, E. . Formation Tracking Control of Multiple UAVs in the Presence of Communication Faults. Synergetic Cooperation between Robots and Humans: Proceedings of the CLAWAR 2023 Conference. 1ed.: Springer, 2024, v. 811, p. 251-262.

2.

Melotti, Saulo ; Domingues, Brenno ; Kamitani, Eduardo ; Pazda, Verônica ; **Costa, Thamiris** ; Fusinato, Amanda ; Negri, Douglas ; de Souza, Diego ; Secco, Ismael ; Trabasso, Luís Gonzaga . Climbing Robot Inspired by Inchworms: Adaptable for Tubular and Flat Surfaces with Multi-plane Work Capability. Lecture Notes in Networks and Systems. 1ed.: Springer Nature Switzerland, 2024, v. , p. 191-203.

3.

LARA-MOLINA, FABIAN ANDRES ; Koroishi, Edson Hideki ; **COSTA, THAMIRIS LIMA** . Elastodynamic Performance of a Planar Parallel Mechanism Under Uncertainties. Mechanisms and Machine Science. 54ed.: Springer International Publishing, 2018, v. , p. 183-192.

### Trabalhos completos publicados em anais de congressos

1.

★ **Costa, T.**; EL YOUSSEF, EBRAHIM ; DE PIERI, EDSON R. . Robust UAV formation control. In: 27th International Congress of Mechanical Engineering, 2023, Florianópolis. 27th International Congress of Mechanical Engineering, 2023.

2.

★ **COSTA, T. L.**; VENDRICHOSKI, JULIO C. ; EL'YOUSSEF, EBRAHIM S. ; DE PIERI, EDSON R. . Robust control of

unmanned aerial vehicle with tilt rotors and camera. In: 32nd Congress of the International Council of the Aeronautical Sciences, 2021, Shanghai. 32nd Congress of the International Council of the Aeronautical Sciences.

3.

★ **COSTA, THAMIRIS LIMA**; VENDRICHOSKI, JULIO CEZAR ; EL'YOUSSEF, EBRAHIM SAMER ; DE PIERI, EDSON ROBERTO . Modeling and Control of an Unmanned Aerial Vehicle with Tilt Rotors Equipped with a Camera. In: 2019 19th International Conference on Advanced Robotics (ICAR), 2019, Belo Horizonte. 2019 19th International Conference on Advanced Robotics (ICAR), 2019. p. 1.

4.

VENDRICHOSKI, JULIO C. ; **COSTA, THAMIRIS L.** ; EL'YOUSSEF, EBRAHIM S. ; DE PIERI, EDSON R. . Mathematical modeling and control of a quadrotor aerial vehicle with tiltrotors aimed for interaction tasks. In: 2019 19th International Conference on Advanced Robotics (ICAR), 2019, Belo Horizonte. 2019 19th International Conference on Advanced Robotics (ICAR), 2019. p. 161.

5.

**COSTA, T. L.**; **LARA-MOLINA, F. A.** ; BOLZON, Victor ; KOROISHI, E. H. ; COLOMBO, D. A. . Identificação de Parâmetros de um Manipulador Robótico utilizando o Método dos Mínimos Quadrados. In: 9º Congresso Nacional de Engenharia Mecânica, 2016, Fortaleza. CON-2016-0945 IDENTIFICAÇÃO DE PARÂMETROS DE UM MANIPULADOR ROBÓTICO UTILIZANDO O MÉTODO DOS MÍNIMOS QUADRADOS, 2016.

### Resumos expandidos publicados em anais de congressos

1.

**COSTA, T. L.**; FORTUNATO, B. ; **LARA-MOLINA, F. A.** . Técnicas de controle ótimo aplicadas em um manipulador robótico. In: IV Simpósio Paranaense de Engenharia Mecânica, 2015, Cornélio Procopio. Técnicas de controle ótimo aplicadas em um manipulador robótico, 2015.

### Resumos publicados em anais de congressos

1.

**COSTA, T. L.**; GROSSI, T. M. ; **LARA-MOLINA, F. A.** . Identificação de parâmetros de um robô manipulador usando algoritmo genético. In: XX Seminário de Iniciação Científica e Tecnológica da UTFPR, 2015, Campo Mourão. SICITE2015-0237 Identificação de parâmetros de um robô manipulador usando algoritmo genético, 2015.

## **Apresentações de Trabalho**

**1.**

**COSTA, T. L.**; CECHINEL, A. K. ; PFLEGER, S. G. ; SANTOS, M. M. ; PLENTZ, P. D. M. ; CARVALHO, J. T. ; EL'YOUSSEF, EBRAHIM S. ; DE PIERI, EDSON R. . ROS + Gazebo: Robôs em Marte e em sua Máquina. 2021. (Apresentação de Trabalho/Simpósio).

**2.**

**COSTA, T. L.**; VENDRICHOSKI, JULIO C. ; EL'YOUSSEF, EBRAHIM S. ; DE PIERI, EDSON R. . Robust control of unmanned aerial vehicle with tilt rotors and camera. 2021. (Apresentação de Trabalho/Congresso).

**3.**

VENDRICHOSKI, JULIO C. ; **COSTA, THAMIRIS L.** ; EL'YOUSSEF, EBRAHIM S. ; DE PIERI, EDSON R. . Mathematical modeling and control of a quadrotor aerial vehicle with tiltrotors aimed for interaction tasks. 2019. (Apresentação de Trabalho/Congresso).

**4.**

**COSTA, THAMIRIS L.**; VENDRICHOSKI, JULIO C. ; EL'YOUSSEF, EBRAHIM S. ; DE PIERI, EDSON R. . Modeling and Control of an Unmanned Aerial Vehicle with Tilt Rotors Equipped with a Camera. 2019. (Apresentação de Trabalho/Congresso).

**5.**

**COSTA, T. L.**; EL'YOUSSEF, EBRAHIM S. ; DE PIERI, EDSON R. . Modeling and Control of an Unmanned Aerial Vehicle. 2018. (Apresentação de Trabalho/Outra).

**6.**

Lara-Molina, F. A. ; KOROISHI, E. H. ; **COSTA, T. L.** . Elastodynamic Performance of a Planar Parallel Mechanism Under Uncertainties. 2017. (Apresentação de Trabalho/Congresso).

7.

**COSTA, T. L.**; FORTUNATO, B. ; Lara-Molina, F. A. . Identificação de Parâmetros de um Robô Manipulador Usando Algoritmo Genético. 2015. (Apresentação de Trabalho/Seminário).

8.

**COSTA, T. L.**; FORTUNATO, B. . Técnicas de Controle Ótimo Aplicadas em um Manipulador Robótico. 2014. (Apresentação de Trabalho/Seminário).

## Eventos

---

Participação em eventos, congressos, exposições e feiras

1.

32nd Congress of the International Council of the Aeronautical Sciences. Robust control of unmanned aerial vehicle with tilt rotors and camera. 2021. (Congresso).

2.

XI Brazilian Symposium on Computing Systems Engineering. ROS + Gazebo: Robôs em Marte e em sua Máquina. 2021. (Simpósio).

3.

International Conference on Advanced Robotics. Mathematical modeling and control of a quadrotor aerial vehicle with tiltrotors aimed for interaction tasks. 2019. (Congresso).

4.

International Conference on Advanced Robotics. Modeling and Control of an Unmanned Aerial Vehicle with Tilt Rotors Equipped with a Camera. 2019. (Congresso).

5.

9th IFAC Symposium on Robust Control Design and 2nd IFAC Workshop on Linear Parameter Systems. 2018. (Congresso).

6.

Fourth Workshop on Mechanism and Robot Design. Modeling and Control of an Unmanned Aerial Vehicle. 2018. (Outra).

7.

6th International Symposium on Multibody Systems and Mechatronics. Elastodynamic Performance of a Planar Parallel Mechanism Under Uncertainties. 2017. (Congresso).

8.

XX Seminário de Iniciação Científica e Tecnológica da UTFPR. Identificação de Parâmetros de um Robô Manipulador Usando Algoritmo Genético. 2015. (Seminário).

9.

XIX Seminário de Iniciação Científica e Tecnológica da UTFPR. Técnicas de Controle Ótimo Aplicadas em um Manipulador Robótico. 2014. (Seminário).

Organização de eventos, congressos, exposições e feiras

1.

**COSTA, THAMIRIS L.** 9th IFAC Symposium on Robust Control Design and 2nd Workshop on Linear Parameter Systems. 2018. (Congresso).

