



Aureo Guilherme Dobrikopf

Endereço para acessar este CV: <https://lattes.cnpq.br/7696430575725211>

Última atualização do currículo em 06/07/2025

Possui graduação (2018) e mestrado (2020) em Engenharia Elétrica pela Universidade do Estado de Santa Catarina - UDESC. Atualmente, bolsista FAPESC no curso de Doutorado Acadêmico em Engenharia Elétrica na Universidade Estadual de Santa Catarina, sendo vinculado ao Grupo de Automação de Sistemas e Robótica (GASR). Atua como professor colaborador no Curso de Engenharia Elétrica da UDESC e no SENAI Joinville, lecionando disciplinas das áreas de Controle de Sistemas e Automação. Durante a graduação participou do grupo PET Engenharia Elétrica no período de Fevereiro de 2014 a Julho de 2015. Também foi membro do Grupo Estudantil do Robótica Móvel no período de Julho de 2015 a Julho de 2017. **(Texto informado pelo autor)**

Identificação

Nome	Aureo Guilherme Dobrikopf
Nascimento	04/05/1994 - Brasil
Lattes ID	 7696430575725211
Orcid ID	 https://orcid.org/0000-0003-1667-8003
Nome em citações bibliográficas	DOBRIKOPF, A. G.; GUILHERME DOBRIKOPF, AUREO

Formação acadêmica/titulação

- 2020** Doutorado em Engenharia Elétrica.
Universidade do Estado de Santa Catarina, UDESC, Florianópolis, Brasil
Orientador: Douglas Wildgrube Bertol 
Co-orientador: Victor Barasuol
Bolsista do(a): Fundação de Amparo à Pesquisa e Inovação do Estado de Santa Catarina, FAPESC, Brasil.
- 2018 - 2020** Mestrado em Engenharia Elétrica.
Universidade do Estado de Santa Catarina, UDESC, Florianópolis, Brasil
Título: SELF-RIGHTING DE SISTEMAS ROBÓTICOS COM PERNAS SOB UMA PERSPECTIVA DA ARQUITETURA DE GOVERNOR REFERENCE CONTROL REALIZADA COM ESTRATÉGIA DE CONTROLE PREDITIVO, Ano de obtenção: 2020
Orientador: Douglas Wildgrube Bertol 
Co-orientador: Victor Barasuol
Bolsista do(a): Programa de Bolsas de Monitoria de Pós-Graduação, PROMOP, Brasil.
Palavras-chave: Robô quadrupede., Self-righting, Reference Governor Control, Controle preditivo baseado em modelo.
- 2012 - 2017** Graduação em Engenharia Elétrica.
Universidade do Estado de Santa Catarina, UDESC, Florianópolis, Brasil
- 2009 - 2011** Ensino Médio (2o grau).
Escola de Educação Básica Tempo Feliz, TF, Brasil, Ano de obtenção: 2011

Atuação profissional

Universidade do Estado de Santa Catarina - UDESC

- 2014 - 2015** Vínculo: Bolsista, Enquadramento funcional: Bolsista, Carga horária: 20, Regime: Universidade do Estado de Santa Catarina Parcial
Outras informações:
Bolsista do Programa de Educação Tutorial - PET Engenharia Elétrica
- 2015 - 2018** Vínculo: Bolsista, Enquadramento funcional: Volutário, Carga horária: 10, Regime: Universidade do Estado de Santa Catarina Parcial
Outras informações:
Voluntário do Grupo Estudantil de Robótica Móvel.
- 2018 - 2020** Vínculo: Bolsista, Enquadramento funcional: Bolsista, Carga horária: 20, Regime: Universidade do Estado de Santa Catarina Dedicção exclusiva
Outras informações:
Membro do Grupo de Automação de Sistemas e Robótica, desenvolvendo pesquisa em robótica móvel com robôs quadrúpedes. Bolsista de Mestrado Acadêmico em Engenharia Elétrica (PROMOP).
- 2020 - Atual** Vínculo: Bolsista, Enquadramento funcional: Bolsista, Carga horária: 10, Regime: Universidade do Estado de Santa Catarina Parcial
Outras informações:
Membro do Grupo de Automação de Sistemas e Robótica, desenvolvendo pesquisa em robótica móvel com robôs quadrúpedes. Bolsista de Doutorado em Engenharia Elétrica (FAPESC).
- 2022 - Atual** Vínculo: Celetista, Enquadramento funcional: Professor colaborador, Carga horária: 10, Regime: Universidade do Estado de Santa Catarina Parcial
Outras informações:
Professor colaborador no curso de Engenharia Elétrica, lecionando a disciplina de Fundamentos de Robótica; Automação; Laboratório de Controle Clássico; Laboratório de Controle Moderno; Laboratório de Controle Digital e Materiais Elétricos.

Atividades

- 02/2015 - 07/2020** Pesquisa e Desenvolvimento, Centro de Ciências Tecnológicas

Linhas de pesquisa:
Controle de sistemas robóticos com pernas
- 07/2015 - 07/2017** Extensão Universitária, Centro de Ciências Tecnológicas

Especificação:
Grupo Estudantil de robótica móvel

08/2020 - Atual Pesquisa e Desenvolvimento, Centro de Ciências Tecnológicas, Departamento de Engenharia Elétrica

Linhas de pesquisa:
Controle de sistemas robóticos com pernas.

SENAI - Departamento Regional de Santa Catarina - SENAI/DR/SC

2021 - Atual Vínculo: Celetista , Enquadramento funcional: Professor , Carga horária: 5, Regime: SENAI - Departamento Regional de Santa Catarina Parcial
Outras informações:
Professor da Universidade SENAI (UniSENAI)

Linhas de pesquisa

1. Controle de sistemas robóticos com pernas
2. Controle de sistemas robóticos com pernas.

Produção

Produção bibliográfica

Trabalhos publicados em anais de eventos (completo)

1.  **GUILHERME DOBRIKOPF, AUREO**; SCHULZE, LUCAS; WIDLGRUBE BERTOL, DOUGLAS; BARASUOL, VICTOR. MPC-Based Reference Governor Control for Self-Righting of Quadruped Robots: Preliminary Results In: 2022 Latin American Robotics Symposium (LARS), 2022 Brazilian Symposium on Robotics (SBR), and 2022 Workshop on Robotics in Education (WRE), 2022, São Bernardo do Campo. **2022 Latin American Robotics Symposium (LARS), 2022 Brazilian Symposium on Robotics (SBR), and 2022 Workshop on Robotics in Education (WRE)**. IEEE, 2022, p.85

Trabalhos publicados em anais de eventos (resumo)

1.  DOBRIKOPF, A. G.; CRAVEIRO, A. M.; SGROTT, D. M.; KOCH, A.; FOYTH, J. O.. Utilização da robótica como instrumento motivacional para estudantes de engenharia elétrica In: III COLBEDUCA – Colóquio Luso-brasileiro de Educação, 2017, Florianópolis. **Colóquio Luso-Brasileiro de Educação - COLBEDUCA**. 2017,
2.  DOBRIKOPF, A. G.; CASARA, V. P.; PEDRINI, R.; FLORENCIO, F. L.; DEVIGILI, A. S.; BERTOLDI, B.; TEIXEIRA, J. R.; LEAL, A. B.. A influência da estrutura organizacional nas relações tutoriais de um grupo PET In: XIX Encontro Nacional dos Grupos PET - ENAPET, 2014, Santa Maria. **Anais do XIX ENAPET**. 2014, p.1 - 5

Artigos em jornal de notícias

1. DOBRIKOPF, A. G.; BERNARDI, R. V.; CASARA, V. P.; LUNARDI, H.. Incentivo ao Interesse por Robótica. A Notícia, Joinville, 2014.

Página gerada pelo sistema Currículo Lattes em 06/07/2025 às 13:33:57.