

DEPARTAMENTO DE ENGENHARIA ELÉTRICA - CT/UFES

PLANO DE ATIVIDADE DOCENTE 2026/II

Nome: Camilo Arturo Rodríguez Díaz				SIAPE: 3211253				RT: DE			
Disciplinas	CÓDIGO	NOME DA DISCIPLINA	NÍVEL	TURMA	DIA DA SEMANA						CHS
					SEGUNDA	TERÇA	QUARTA	QUINTA	SEXTA	SÁBADO	
	PGEE5891	Tópicos Especiais em Engenharia Biomédica III	PG	T01D e T01M	07-10 hs						1,5
	ELE15942	Sistemas Embarcados I	G	05.1 N e 05.2 N	11-13 hs		11-13 hs		11-13 h		6.00
	ELE08576	Top Esp em Eletrônica V (Sistemas Embarcados II)	G	06.1 N	15-19 hs						2.00
Horas semanais de encargos didático-aula (A.1)			8.00		Horas semanais de encargos didáticos complementares (A.2)						12.00
Orientação Tutoria	MATRÍCULA	ORIENTADO/TUTORIA	TIPO	CHS	MATRÍCULA	ORIENTADO/TUTORIA	TIPO	CHS			
	2024130697	Carlos Arturo Narvaez Delgado	D	2	2023201200	Diogo Ivan Caballero Otarola	IC	1,5			
	2023230439	Victor Hugo Moraes Dias	M	2	2023101290	Débora Griffio Leal dos Santos	IC	1,5			
	2023230452	Felipe Ramirez Cortes	D	2	2024101218	Joao Vitor Coimbra Silva	IC	1,5			
	2024230433	Elizabeth Sanchez Rodriguez	M	2	2022101862	Gustavo Nunes Lopes	IC	1,5			
	2024230434	Juan Andres Garcia Zapata	M	2	2025201254	Sara Pinheiro Cardoso	IC	1,5			
	2021231536	Laura Vanesa De Arco Barraza	D	2	2024101219	Daniel Silva Braz	IC	1,5			
	2022131515	María Fernanda Gaitán Padilla	D	2	2025102020	Vitória Gomes Fagundes	IC	1,5			
	2022142094	Luis Jordy Arciniegas Mayag	D	2							
	2023240005	Juan Camilo Maldonado Mejia	D	2							
	2025130832	Juan Camilo Castro Rizo	M	2							
	2025130830	Juan Sebastian Parra Perdomo	M	2							
	2025130812	Juan Pablo Moreno Garzon	M	2							
	2025130371	Samilly Ariany Correa Morau	M	2							
					Carga horária semanal de encargos didáticos - Orientação (A.3)						26
Pesquisa	TÍTULO DO PROJETO								REGISTRO	CHS	
	Estratégias de Interação Humano-Robô para terapias de Transtorno do Espectro Autista usando sistemas multisensoriais e inteligencia artificial								12829/2024	5	
	Desenvolvimento e aplicação de plataformas robóticas nas áreas da reabilitação, assistência e fortalecimento com base na interação humano-robô (IHR)								402739/2024-8	5	
	Estratégias de interação Humano-Robô baseadas em Sensores em Fibra Óptica e Visão Computacional (VISOF)								306323/2024-9	5	
	Perfilador com Fibra Óptica para Tanques de FPSO								12115/2022	5	
	Exoesqueleto Modular Inteligente Integrando Soft Robotics e Visão Computacional para Aplicações Industriais e em Saúde (MEXOVIS)								446693/2025-1	5	
	Desenvolvimento de Exoesqueleto Modular Inteligente com Integração de Soft Robotics e Visão Computacional (MEXOVIS) para Apoio em Ambientes Industriais e de Saúde								1455/2025	5	
	Estratégias de Interação Humano-Robô desenvolvidas por design participativo para terapias de Transtorno do Espectro Autista e assistência de atividades em usuários com neurodiversidade usando sistemas multissensoriais e inteligência artificial								1336/2025	5	
	Horas semanais de encargos de pesquisa (B)										35

Extensão	TÍTULO DO PROJETO			REGISTRO	CHS
	De gente pra gente: divulgação científica do Laboratório de Sistemas Orientados ao Ser Humano			4492	1
	Horas semanais de encargos de extensão (C)				1

Administração Representação	CARGO OU REPRESENTAÇÃO		Documento	Data Limite (se houver)	CHS
	Coordenador do LCEE		PORTARIA DE PESSOAL CT/UFES No 24, DE 23 DE MAIO DE 2025	29 de abril de 2027	10
	Horas semanais de encargos de administração e representação (D)				10

	Carga Horária Semanal Apurada ($A_1 + A_2 + A_3 + B + C + D$)		82.00	Carga Horária Semanal Atribuída		40.00
--	---	--	-------	---------------------------------	--	-------



UNIVERSIDADE FEDERAL DO ESPÍRITO SANTO

PROTOCOLO DE ASSINATURA



O documento acima foi assinado digitalmente com senha eletrônica através do Protocolo Web, conforme Portaria UFES nº 1.269 de 30/08/2018, por
CAMILO ARTURO RODRIGUEZ DIAZ - SIAPE 3211253
Departamento de Engenharia Elétrica - DEE/CT
Em 25/07/2026 às 20:43

Para verificar as assinaturas e visualizar o documento original acesse o link: <https://api-lepisma.prod.ukf.ufes.br/arquivos-assinados/1371882?tipoArquivo=O>