

Plano e Relatório Semestral de Atividades Docentes: Planejamento 2016/1

Dados Cadastrais	
Campus:	Chapecó
Nome:	Enio Dos Santos Silva
Regime de trabalho:	40 horas DE
Efetivo:	Sim - Em estágio probatório
Afastamento:	Não
Área principal de atuação:	CONTROLE AUTOMAÇÃO
Titulação:	Mestre

RESUMO - CH TOTAL: 35.74			
Atividade	CH	Atividade	CH
1. Atividades de Ensino	29.74	4. Gestão e Representação	0
2. Atividades de Pesquisa	6	5. Atividades de Capacitação	0
3. Atividades de Extensão	0		

1. Atividades de ensino

1.1 Aulas								
Tipo de oferta	Bolsa?	Tipo de curso	Curso	Componente curricular	Nova?	Nº aulas	Duração (min)	CH
Periódica	Não	Técnico	Técnico em Eletroeletrônica	Elettricidade	Não	80	50	3.64
Periódica	Não	Técnico	Técnico em Mecânica	Eletrotécnica 1	Não	40	50	1.82
Periódica	Não	Técnico	Técnico em Eletromecânica	Projeto Integrador VI	Não	40	50	1.82
Periódica	Não	Graduação	Engenharia de Controle e Automação	Tópicos Especiais em Controle e Automação	Não	80	55	4
Periódica	Não	Graduação	Engenharia de Controle e Automação	Eletrônica Industrial	Não	80	55	4

Subtotal: 15.28

1.2 Atividades de organização de ensino

Atividade	CH
Atividades de organização de ensino	11.46

Subtotal: 11.46

1.3 Atividades apoio ao ensino

Tipo	Estudantes envolvidos	CH
Atendimento extra-classe a discentes		2
Reuniões pedagógicas (área, curso, departamento)		1

Subtotal: 3.00

2. Atividades de Pesquisa

Atividade	Título da pesquisa	Aluno(s)	Doc. aprovação	CH
Elaboração e submissão de resumos expandidos, artigos científicos em Anais de eventos e periódicos com ISSN	Mineração de Dados e Classificação Fonética de Sinais de Fala de Banda Limitada		Sociedade Brasileira de Telecomunicações - SBrT 2016	2
Elaboração e submissão de resumos expandidos, artigos científicos em Anais de eventos e periódicos com ISSN	Extensão Artificial de Largura de Banda Aplicada a Sistemas de Reconhecimento Automático de Fala em		Sociedade Brasileira de Telecomunicações - SBrT 2016	2

Orientação de bolsistas ou voluntários nos projetos aprovados pela Instituição	Maze Solving Robot with Kalman Filter and Reinforcement Learning based to Hidden Markov Models	Douglas Hemkemaier da Silva	TCC	2
--	--	-----------------------------	-----	---

Subtotal: 6.00

3. Atividades de Extensão (não informado)

4. Atividades de Gestão e Representação

4.1 Gestão (não informado)

4.2 Designação (não informado)

4.3 Representação (não informado)

5. Capacitação (não informado)

Informações sobre avaliação do planejamento

Aprovado pela chefia em 19/04/2016 08:50:38

Avaliador: jacson

Informações sobre preenchimento do plano

Preenchimento inicial	Última alteração
31/03/2016 01:09:06	05/04/2016 20:35:25