

ICT	TÍTULO	DESCRIÇÃO	TRL ATUAL
ILA	Classificação de dados de falha	Algoritmo que utiliza aprendizado de máquina para classificação de dados de falha de sistemas baseado no texto de descrição da falha	4
IEAV	Ambiente de integração e visualização de ferramentas baseadas em informações georreferenciadas – plataforma Aerograf – Versão 2012	Aerograf é uma plataforma que trabalha com o PMA (planejador de missão aérea), atualmente utilizado por Esquadrões operacionais da FAB. Aerograf traz um ambiente geográfico em 3D georreferenciado, sendo uma plataforma (framework) extensível, permitindo, assim, adição de módulos (plug-ins). Esta versão mais recente, permite o acréscimo de performance de diferentes aeronaves, além de permitir planejamentos geográficos incluindo todo o globo terrestre.	9
IEAV	Ambiente de integração e visualização de ferramentas baseadas em informações georreferenciadas – plataforma Aerograf	Aerograf é uma plataforma que trabalha com o PMA (planejador de missão aérea), atualmente utilizado por Esquadrões operacionais da FAB. Aerograf traz um ambiente geográfico em 2D georreferenciado, sendo uma plataforma (framework) extensível, permitindo, assim, adição de módulos (plug-ins).	9
IEAV	COTHA-2tp – Core Thermal-Hydraulic Analysis – Two Phase	O programa computacional COTHA-2tp resolve as equações de conservação de massa, quantidade de movimento axial e energia para um volume de controle, considerando estado estacionário, geometria unidimensional e escoamento monofásico (líquido). Este programa foi desenvolvido para analisar, principalmente, canais típicos de reatores PWRs (“Pressurized Water Reactors”).	2

IEAV	MCS-D: Solução do Problema de Alocação de Armas de Defesa Aérea com o Método Monte Carlo Scanning	O Método Monte Carlo Scanning é aplicado à maximização de uma função objetivo discreta, característica do problema de alocação de armas de defesa e de ataque aéreo em camadas. O cenário analisado é composto por uma força atacante com diferentes armas de ataque, uma força de defesa terrestre, também com diferentes armas de defesa, e diversos alvos. O problema da defesa é, uma vez conhecido o plano de ataque, distribuir da maneira mais efetiva as armas de defesa nos diversos alvos, considerando a importância dos alvos e outras restrições como, por exemplo, quantidades de armas, custos, pessoal de operação, áreas necessárias etc. Esse é uma ferramenta de simulação computacional de apoio à decisão militar.	2
IEAV	Inspeção do auxílio à navegação visual do Precision Approach Path Indicator (PAPI)	A invenção consiste em uma metodologia, requisitos técnicos de hardware e um aplicativo para tablet que utiliza um SARP (Sistemas de Aeronaves Remotamente Pilotadas) que possibilita a realização da inspeção de homologação ou manutenção do sistema PAPI.	7
IEAV	VIPDECISIONS	Sistema de apoio à decisão para cálculo do valor esperado da informação perfeita (VEIP) e valor esperado da informação imperfeita (VEII) em árvores decisórias.	6

<b>IEAV</b>	SPE - Sistema de Posicionamento Embarcável para tecnologia PITER	O SPE é uma plataforma (framework) que possibilita que a navegação da aeronave seja realizada e o posicionamento seja apresentado, com independência de informação de GNSS e não obstante ao uso concomitante deste, pois permite a fusão das informações de navegação e posicionamento da aeronave, garantindo a aeronavegabilidade e segurança de voo, sendo portanto um sistema redundante e/ou alternativo para este uso. Apresenta, ainda, a possibilidade de receber sinais dos múltiplos sensores auxiliares a navegação já existentes na aeronave a ser embarcada, garantindo robustez e confiabilidade nas informações de navegação, pois supre a fragilidade dos sistemas convencionais baseando-se na fusão de dados, sejam eles de navegação, IMU, altímetro, entre outros; e dados de sensores imageadores, a partir dos quais serão estimadas informações de posicionamento por algoritmos de processamento de imagens, visão computacional e fotogrametria, de forma totalmente embarcável, podendo ter seu uso para quaisquer tipos de hardware de processamento compatível e aeronave.	7
<b>ICEA</b>	Terminal com apresentacao radar com imagem sintetica (TARIS)	Registro de programa de computador linguagem C	5
<b>IAOP</b>	CAPIVIEW	Desenvolvimento de algoritmo para detecção automática de risco de fauna terrestre por imagens de câmeras (fixas ou instaladas em drones).	4
<b>IAOP</b>	MAISA	Ferramenta para definir uma área de probabilidade de detecção da aeronave por sistemas MANPADS. Possibilidade de implementação do MAISA no software de planejamento de missões aéreas (PMA-II).	6

<b>IAOP</b>	<b>SIGEM</b>	O Sistema de Estimativa do Envelope Cinemático de Mísseis MANPADS é uma ferramenta computacional desenvolvida no software MatLab® para estimar o envelope dinâmico de um míssil lançado de ombro, também chamado de MANPADS (Man Portable Defense System), contra um alvo com desempenho conhecido.	6
<b>IAOP</b>	<b>TESSERATO</b>	Inserção de análise de competências no PLAMOV do COMPREP. Analisar conjuntamente Posto/Grad + Quadro (Av, Int, etc) + Especialidade (CTA, BMA, BET, etc) + Competências (Ex: OSV/Guerra Eletrônica).	7
<b>CLBI</b>	<b>SISGRAF</b>	Programa de computador capaz de concentrar informações de localização advindas de sensores remotos e apresentar, em tempo real, a trajetória realizada pelo artefato aeroespacial que está sendo rastreado e, também, estimar, em tempo real, o ponto de impacto, juntamente à trajetória nominal prevista	9
<b>CLBI</b>	<b>Sistema POTENGI</b>	Programa de computador capaz de concentrar informações meteorológicas advindas de sensores remotos e, com base nelas, calcular direção e velocidade de vento balístico e estimar correção em elevação e azimute para os lançadores	9
<b>CLBI</b>	<b>Ferramenta de Gestão Operacional (FGO)</b>	Aplicação WEB desenvolvida em Python (framework Django) para gestão da cronologia de eventos das operações de lançamento.	7
<b>CCA-SJ</b>	<b>Simulador do C-95M</b>	Simulador de voo da aeronave C-95M, com mecanismo de force feedback por control loader e sistema de projeção em monitores, utilizando a cabine original da aeronave.	9
<b>CCA-SJ</b>	<b>SIGADAER</b>	Sistema corporativo atendendo às necessidades do COMAER para a gestão documental e arquivística.	9
<b>CCA-SJ</b>	<b>Simulador do T-27 por Realidade Virtual</b>	Simulador de voo da aeronave T-27, utilizando sistema de realidade virtual para projeção do ambiente sintético.	9
<b>CCA-SJ</b>	<b>Simulador do T-27 com cabine original</b>	Simulador de voo da aeronave T-27, com mecanismo de force feedback por control loader e sistema de projeção em monitores, utilizando a cabine original da aeronave.	9

<b>CCA-SJ</b>	Modernização do Simulador do T-27M com cabine original	Simulador de voo modernizado da aeronave T-27, com mecanismo de force feedback por control loader e sistema de projeção em monitores, utilizando a cabine original da aeronave.	9
<b>CCA-SJ</b>	Simulador do A-29 por Realidade Virtual	Simulador de voo da aeronave A-29, utilizando sistema de realidade virtual para projeção do ambiente sintético.	7
<b>CCA-SJ</b>	2° Simulador do C-95M	Simulador de voo da aeronave C-95M, com mecanismo de force feedback por control loader e sistema de projeção em monitores, utilizando a cabine original da aeronave.	9