



## Gabriel Alcantara Costa Silva

Endereço para acessar este CV: <http://lattes.cnpq.br/4304254557474895>

Última atualização do currículo em 03/03/2014

Possui graduação em Engenharia de Controle e Automação pela Universidade Federal do Rio de Janeiro (2013). Atualmente, é engenheiro/pesquisador de sistemas robóticos da Fundação Coordenação de Projetos, Pesquisas e Estudos Tecnológicos. **(Texto informado pelo autor)**

### Identificação

Nome	Gabriel Alcantara Costa Silva
Nome em citações bibliográficas	SILVA, G. A. C.

### Endereço

Endereço Profissional	Fundação Coordenação de Projetos, Pesquisas e Estudos Tecnológicos, LEAD - Laboratório de Engenharia de Aplicação e Desenvolvimento.. AC Ilha do Fundão Cidade Universitária 21941972 - Rio de Janeiro, RJ - Brasil Telefone: (21) 25627211 URL da Homepage: <a href="http://www.coep.ufrj.br/gscar/lead/index.html">http://www.coep.ufrj.br/gscar/lead/index.html</a>
-----------------------	---

### Formação acadêmica/titulação

2014	Mestrado em andamento em Engenharia Elétrica (Conceito CAPES 7). Universidade Federal do Rio de Janeiro, UFRJ, Brasil. Orientador: Fernando Cesar Lizaralde.
2008 - 2013	Graduação em Engenharia de Controle e Automação. Universidade Federal do Rio de Janeiro, UFRJ, Brasil. com <b>período sanduíche</b> em Technische Universität München (Orientador: Georg Schroth). Título: Implementação de diagnosticadores de falhas robustos à observação simultânea de eventos. Orientador: Marcos Vicente de Brito Moreira.

### Atuação Profissional

**Fundação Coordenação de Projetos, Pesquisas e Estudos Tecnológicos, COPPETEC, Brasil.**

**Vínculo institucional**

**2013 - Atual**

Vínculo: Celetista, Enquadramento Funcional: Engenheiro/Pesquisador de Sistemas Robóticos, Carga horária: 40, Regime: Dedicação exclusiva.

**Siemens Ag, SIEMENS AG\*, Alemanha.**

**Vínculo institucional**

**2012 - 2012**

Vínculo: Estágio, Enquadramento Funcional: Estagiário, Carga horária: 20

**Outras informações**

Siemens AG - Corporate Technology, Munique - Alemanha - Modelagem de banco de dados PostgreSQL para armazenar dados referentes a identificação/reconhecimento visual e espacial de objetos encontrados no cotidiano de uma casa - Interfaceamento do banco de dados para o robô utilizando o framework ROS (Robot Operating System)

**Universidade Federal do Rio de Janeiro, UFRJ, Brasil.**

**Vínculo institucional**

**2010 - 2011**

Vínculo: Bolsista, Enquadramento Funcional: Aluno Iniciação Científica, Carga horária: 20

**Outras informações**

Estudo dos Mecanismos de Controle de MicroUsinagem Mecânica

**Vínculo institucional**

**2009 - 2010**

Vínculo: Bolsista, Enquadramento Funcional: Aluno de Iniciação Científica, Carga horária: 20

**Outras informações**

Projeto de Plataforma Hiperídia WEBCAST para os Institutos Federais (Redelfes) Instrutor de curso de Java e Introdução a Orientação a Objetos

## Áreas de atuação

---

## Idiomas

---

**Alemão**

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

**Inglês**

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

**Português**

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