



## Gabriel Alcantara Costa Silva

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

Última atualização do currículo em 31/05/2016

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

<b>Nome</b>	Gabriel Alcantara Costa Silva
<b>Nome em citações bibliográficas</b>	SILVA, G. A. C.

### Endereço

<b>Endereço Profissional</b>	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

<b>2014</b>	Mestrado em andamento em Engenharia Elétrica (Conceito CAPES 6). Universidade Federal do Rio de Janeiro, UFRJ, Brasil. Orientador: Fernando Cesar Lizarralde.
<b>2008 - 2013</b>	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**

**Outras informações**

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

**Outras informações**

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

Estudo dos Mecanismos de Controle de MicroUsinagem Mecânica

**Vínculo institucional**

**2009 - 2010**

**Outras informações**

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

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

## Projetos de pesquisa

---

### 2015 - 2016

#### EMMA

Descrição: A primeira etapa do projeto EMMA, pesquisa e desenvolvimento realizados pela Fundação COPPETEC, em parceria com a empresa Rijeza, ANEEL e ESBR, é um estudo de viabilidade técnica de um sistema robótico para realizar revestimento por aspersão térmica de turbinas in situ, ou seja, dentro do ambiente da turbina (aro câmara). O projeto tem como objetivo reduzir significativamente o tempo de manutenção do revestimento por ser realizado no ambiente confinado da turbina e, portanto, não havendo necessidade de sua desmontagem. Situação: Concluído; Natureza: Pesquisa.

Integrantes: Gabriel Alcantara Costa Silva - Integrante / Renan Salles de Freitas - Integrante / Eduardo Elael de Melo Soares - Integrante / Ramon Romankevicius Costa - Coordenador / Julia Ramos Campana - Integrante / Estevão Fróes Ferrão - Integrante.

### 2013 - 2015

#### ROSA - Robô para Operação de Stoplogs Alagados

Descrição: ROSA - Robô constituído por um conjunto de sensores e atuadores a prova d'água que serão instalados em um Lifting Beam. Os sensores e atuadores serão conectados a uma eletrônica embarcada a prova d'água, instalada também no Lifting Beam, que processará e transmitirá as informações para a superfície através de um umbilical. Na superfície, os dados e controles do sistema poderão ser visualizados em uma interface gráfica no console de comando. Os sensores medirão dados detalhados sobre o atual status da operação de inserção/remoção dos stoplogs permitindo ao operador tomar decisões com base nessas informações, otimizar a operação e evitar possíveis problemas. Os atuadores possibilitam intervir na operação resolvendo problemas encontrados sem a necessidade de enviar mergulhadores ao local. Situação: Concluído; Natureza: Pesquisa.

Alunos envolvidos: Mestrado acadêmico: (1) .

Integrantes: Gabriel Alcantara Costa Silva - Coordenador / Renan Salles de Freitas - Integrante / Eduardo Elael de Melo Soares - Integrante / Ramon Romankevicius Costa - Integrante / Julia Ramos Campana - Integrante.

## 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.

## Produções

---

### Produção bibliográfica

## Inovação

---

### Projetos de pesquisa

Página gerada pelo Sistema Currículo Lattes em 17/06/2016 às 12:42:26