




Julia Ramos Campana

Endereço para acessar este CV: <http://lattes.cnpq.br/5770158534166680>

Última atualização do currículo em 04/07/2016

Possui graduação em Professional and Technical Communication - Illinois Institute of Technology (2007). Tem experiência na área de Comunicação, com ênfase em Ciência da Informação. Após graduação se especializou em Design Digital pela Vancouver Film School e também Gerenciamento de Projetos para University of British Columbia. Trabalhou como Designer de Usabilidade e Interfaces para Microsoft Game Studios entre os anos de 2009 e 2013 em Vancouver, Canadá. Na Xbox Live division participou de diversos projetos ligados ao Sensor Kinect desde jogos (Kinect Sports 2 e JoyRide) até aplicativos (NHL Live, NBA Live e UFC). Atualmente trabalha como pesquisadora no LEAD (Laboratório de Controle e Automação, Engenharia de Aplicação e Desenvolvimento da Coppe) na área de Design de Experiências e Interação Humano Computador, difundindo aspectos e processos ligados ao design centrado no usuário em projetos de Robótica. **(Texto informado pelo autor)**

Identificação

Nome	Julia Ramos Campana 
Nome em citações bibliográficas	CAMPANA, J. R.

Endereço

Formação acadêmica/titulação

2016	Mestrado em andamento em Design. Pontifícia Universidade Católica do Rio de Janeiro, PUC-Rio, Brasil. Título: Métodos para Design de Interfaces de Sistemas Autônomos: Um Estudo de Usabilidade e Interação Humano-Computador, Orientador:  Maria Manuela Rupp Quaresma. Palavras-chave: Design de Interfaces; Usabilidade; Interação Humano-Computador; Interação Humano-Automação.
2008 - 2009	Especialização em Digital Design. (Carga Horária: 1385h). Vancouver Film School, VFS, Canadá. Título: Methodology for User Interface in Games. Orientador: Miles Nurse.
2005 - 2007	Graduação em Professional and Technical Communication. Illinois Institute of Technology, IIT, Estados Unidos. Bolsista do(a): .
2012 - 2013	Curso técnico/profissionalizante em Project Management Certificate. University of British Columbia, UBC, Canadá.

Formação Complementar

2012 - 2013

Extensão universitária em Project Management Certificate. (Carga horária: 165h).

University of British Columbia, UBC, Canadá.

2008 - 2009

Digital Design. (Carga horária: 1385h).

Vancouver Film School, VFS, Canadá.

Atuação Profissional

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

Vínculo institucional

2015 - 2016

Vínculo: , Enquadramento Funcional:

Projetos de pesquisa

2015 - 2016

EMMA - Metodologia e revestimento robótico de turbinas in situ

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. Alunos envolvidos: Graduação: (2) / Especialização: (0) / Mestrado acadêmico: (0) / Mestrado profissional: (0) / Doutorado: (0) ..

Situação: Concluído; Natureza: Pesquisa.

Alunos envolvidos: Graduação: (2) .

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

Situação: Concluído; Natureza: Pesquisa.

Alunos envolvidos: Mestrado acadêmico: (1) .

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

Áreas de atuação

1.

Grande área: Ciências Sociais Aplicadas / Área: Ciência da Informação.

Idiomas

Inglês

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

Produções

Produção bibliográfica

Inovação

Projetos de pesquisa

Página gerada pelo Sistema Currículo Lattes em 08/07/2016 às 12:48:50

Imprimir currículo