

# Willian Galvani

<http://galvanicloop.com>  
williangalvani@gmail.com | (48)99996-5310

## EDUCAÇÃO

### UFSC

BACHARELADO EM CIÊNCIAS DA  
COMPUTAÇÃO  
Incompleto: 2008-2010

### ENGENHARIA DE CONTROLE E AUTOMAÇÃO

9ª fase, 2011.2 - 2017.2

### SEAMK

(INTERCÂMBIO EM AUTOMATION  
ENGINEERING)  
2014.2-2015.2

## HABILIDADES

### Programação

Python	●●●●●●●●●●
C	●●●●●●●●●●
C++	●●●●●●●●●●
C#	●●●●●●●●●●
LaTeX	●●●●●●●●●●
MATLAB	●●●●●●●●●●
HTML	●●●●●●●●●●
JavaScript	●●●●●●●●●●
CSS	●●●●●●●●●●
DRF	●●●●●●●●●●

### Frameworks/Bibliotecas

Arduino	●●●●●●●●●●
Django	●●●●●●●●●●
Ionic	●●●●●●●●●●
OpenCV	●●●●●●●●●●

### Outros

GIT	●●●●●●●●●●
Inventor	●●●●●●●●●●
Linux	●●●●●●●●●●
SolidWorks	●●●●●●●●●●
Proteus	●●●●●●●●●●
V-REP	●●●●●●●●●●
Eagle	●●●●●●●●●●

### Escala:

1-Conhecimento superficial.  
2-Habilidade de fazer pequenas modificações.  
3,4-Capaz de desenvolver pequenos projetos.  
5,6-Confortável com a ferramenta, capaz de concretizar projetos mais complexos.  
7,8-Conhece a fundo a ferramenta, suas capacidades, e funcionamento interno.  
9,10-Conhecimento abrangente, de toda a ferramenta, implementações, e nuances. Capaz de recriá-la dado o tempo necessário.

## EXPERIÊNCIA PROFISSIONAL

### UFSC / FEESC / PETROBRAS

OTIMIZAÇÃO SEM DERIVADAS PARA A SINTONIA AUTOMÁTICA DE UM  
SIMULADOR DE POÇOS DE PETRÓLEO.  
Agosto 2016 – Atualmente

- Utilização de otimizadores para funções caixa-preta.
- Implementação de métodos de otimização sem derivadas em Python.
- Implementação de Interface de otimizadores com um simulador interno da Petrobras.

### ROBOTA

EQUIPE DE COMPETIÇÕES EM ROBÓTICA MÓVEL.  
Março 2016 – Atualmente

- Desenvolvimento de robôs autônomos para competições.
- Desenvolvimento de ferramentas open-source para soluções em robótica móvel.

### INSTITUTO SESI DE INOVAÇÃO

DESENVOLVIMENTO DE SOFTWARES EMBARCADOS.  
Agosto 2015 – Fevereiro 2016

- Desenvolvimento em Python para Raspberry PI.
- Desenvolvimento em C para plataforma freedom K64f.

### UFSC - LABORATÓRIO DE CONTROLE DE AUTOMAÇÃO

PROVANT- PROJETO DE VEÍCULO AÉREO NÃO-TRIPULADO.  
Julho 2012 – Junho 2014

- Piloto e Desenvolvedor no projeto ProVant de uma aeronave Tilt-Rotor autônoma.
- Projeto de protocolo de comunicação entre VANT e estação-base.
- Projeto elétrico, eletrônico, e mecânico de VANTs.
- Desenvolvimento de software para estação base em Python e Qt.

### UFSC - DEPARTAMENTO DE AUTOMAÇÃO E SISTEMAS

DESENVOLVIMENTO E MANUTENÇÃO DE WEBSITES  
Agosto 2011 – Dez 2013

- Desenvolvimento e manutenção dos websites do Departamento e do curso de Eng. de Controle e automação, utilizando o framework Django, em Python.

### DESENVOLVIMENTO DE SISTEMA DE CONTROLE DE ACESSO

Novembro 2013 – Junho 2014

- Desenvolvimento e manutenção de um sistema de gerenciamento do controle de acesso interno do departamento, interfaceando com os sistema da Automatiza, utilizando o framework Django, em Python.

## ÁREAS DE INTERESSE

- Aeromodelismo
- Data Science
- Inteligência Artificial.
- Otimização
- Programação
- Robótica móvel
- Veículos Autônomos
- Visão Computacional

## LÍNGUAS

- Português (nativo)
- Inglês (Toefl IBT 106/129)

## GITHUB

GitHub.com/Williangelvani

## WEBSITE

GalvanicLoop.com

## INFOCEL CELULARES

### VENDEDOR

Janeiro 2011 – junho 2011

- Vendas e Suporte.

## PROJETOS - VANTS

### DESENVOLVIMENTO/MONTAGEM DE VANTS

- Quadcópteros (Multiwii, Apm, KapteinKuk).
- Tricóptero (Multiwii).
- Bicóptero (MultiWii).
- Asas voadoras.
- Aviões.

### PROVANT GROUNDSTATION (PYTHON + QT)

- Software de estação base para o ProVant, projeto de Tilt-Rotor da UFSC.

### RPI MULTIWII FPV (PYTHON + QT)

- Experimento para utilizar uma conexão Wi-Fi para telemetria, downlink de vídeo, e uplink de comandos via joystick.

### DRONE TOKEN TRACKER (PYTHON + OPENCV)

- Sistema de rastreamento de um token utilizando um quadcoptero no simulador V-Rep.

### DIYOSD MULTIWII (ARDUINO, BAIXO-NÍVEL, ELETRÔNICA)

- Projeto de OSD de baixo custo utilizando apenas um arduino e componentes passivos, dependendo fortemente do tempo fixo de execução para manipulação dos dados analógicos.

### PLANADOR SOLAR AUTÔNOMO (WIP)

(X-FOIL + IMPRESSÃO 3D + ELETRÔNICA)

- Projeto de um moto-planador solar, autônomo tanto em navegação quanto em capacidade energética.
- Objetivo de identificar e aproveitar termais.

## PROJETOS - BACKEND

### WEBSITE (DJANGO + BOOTSTRAP E)

- Blog pessoal utilizando Django.

### HOBBYKING SEARCH (DJANGO + BOOTSTRAP + JQUERY + JQUERYUI)

- Sistema alternativo para buscas de componentes no site da HobbyKing, utilizando sliders para filtragem de vários parâmetros.

### CONTROLE DE ACESSO - DAS (DJANGO + BOOTSTRAP + JQUERY)

- Sistema de controle de acesso para o Departamento de Automação e Sistemas da UFSC. Este projeto envolveu a engenharia reversa dos equipamentos, software, e banco de dados adquiridos com o equipamento.