

Willian Galvani

williangalvani@gmail.com (48)99996-5310

EDUCAÇÃO

UFSC

BACHARELADO EM CIÊNCIAS DA COMPUTAÇÃO

Incompleto: 2008-2010

ENGENHARIA DE CONTROLE E AUTOMAÇÃO

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 ●●●●●●●●●●

Qt ●●●●●●●●●●

Outros

GIT ●●●●●●●●●●

Inventor ●●●●●●●●●●

Linux ●●●●●●●●●●

Redes ●●●●●●●●●●

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 até o funcionamento interno da ferramenta.

9,10-Conhecimento abrangente, de toda a ferramenta, implementações, e nuances. Capaz de recriá-la dado o tempo necessário.

EXPERIÊNCIA PROFISSIONAL

NOVARUM SKY

FULL STACK EMBEDDED SOFTWARE ENGINEER.

(PYTHON + RASPBERRY PI + GSTREAMER + ASTERISK + JS + HTML + CSS)

March 2017 – Atualmente

- Desenvolvimento de sistemas auxiliares para embarque em drones para transmissão de áudio e vídeo HD a longas distâncias.
- Desenvolvimento de um sistema de inspeção industrial com drones.
- Projeto e prototipação de uma aeronave de asa fixa capaz de pouso e decolagem verticais para fotogrametria (Projeto de Fim de Curso).

UFSC / FEESC / PETROBRAS

OTIMIZAÇÃO SEM DERIVADAS PARA A SINTONIA AUTOMÁTICA DE UM SIMULADOR DE POÇOS DE PETRÓLEO.

(PYTHON + MATPLOTLIB)

Agosto 2016 – Agosto de 2017

- 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.

INSTITUTO SESI DE INOVAÇÃO

DESENVOLVIMENTO DE SOFTWARES EMBARCADOS.

(C++ + KINETIS + PYTHON + ASTERISK)

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.

(PYTHON + QT + ARDUINO)

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

(PYTHON + DJANGO + JS + CSS + HTML)

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

IDIOMAS

- Português (nativo)
- Inglês (Toefl IBT 106/120)

GITHUB

GitHub.com/Williangelvani

WEBSITE

GalvanicLoop.com

PROJETOS - VANTS

DESENVOLVIMENTO/MONTAGEM DE VANTS

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

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. Todos os links implementados por UDP para um menor tempo de resposta.

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 - FULL STACK

WEBSITE (DJANGO + BOOTSTRAP)

- 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.

GRUPOS DE COMPETIÇÃO

ROBOTA -UFSC

MOBILE ROBOTICS COMPETITION TEAM.

March 2016 – Atualmente

- Projeto de robôs autônomos para competições.
- Desenvolvimento de soluções e ferramentas open-source para aplicações de robótica móvel.