

Leonam Pecly

Brasileiro, 28 anos e casado
Rua Domingos M. Campoy, 161
São José dos Campos, SP, Brasil

+55 (12) 9 9792-0795
leonampecly@gmail.com
linkedin.com/in/pecly/

OBJETIVO

Busco oportunidade de trabalho na Avibras para engenheiro com experiência na área de desenvolvimento envolvendo modelagem e simulação de sistemas dinâmicos, programação e eletrônica.

EDUCAÇÃO

Mestrado em Engenharia e Tecnologia Espacial, opção em Mecânica Espacial e Controle **2017**
Instituto Nacional de Pesquisas (INPE) São José dos Campos, SP, Brasil
Queen's University, Canadá – Estudante Visitante (Bolsa Canadense ELAP) **Jan. – Agosto 2016**
Projeto: Arquitetura bilateral para telerrobôs com significativo atraso de tempo na comunicação. GPA: A
Bacharelado em Engenharia de Controle e Automação **2013**
Instituto Federal Fluminense (IFF) Campos dos Goytacazes, RJ, Brasil
Projeto: Projeto e construção de um quadricóptero elétrico e seu sistema de controle. GPA: 90,4%

EXPERIÊNCIA DE TRABALHO

Instituto de Aeronautica e Espaço (IAE) – Grupo GNC **Fev. 2014 – Jan. 2015**
Engenheiro de Desenvolvimento de Produto São José dos Campos, SP, Brasil
Projeto: Desenvolvimento de um sistema de navegação inercial com GPS para veículos aeroespaciais.
• Auxiliou no desenvolvimento, integração e análise de desempenho do produto.
• Entregou os sistemas meticulosamente calibrados. Unidades de engenharia e voo.
• Montou o ambiente de testes e calibrou os sistemas fornecendo análise de desempenho dos sensores.
Queen's University – Laboratório de BioRobótica **Maior – Agosto. 2012**
Estagiário – Programa de Estágio de Verão do MITACS Kingston, ON, Canadá
Projeto: Placa eletrônica de alta precisão para estimação de velocidade de motores.
• Projetou, construiu e testou um circuito completamente analógico para processar os sinais do sensor.
• Realizou experimentos e entregou o protótipo dentro do tempo programado.
IFF – Centro de Sistemas Embarcados e Aeroespaciais **2011 – 2013**
Estagiário Campos dos Goytacazes, RJ, Brasil
• Projetou, construiu e testou um drone elétrico (aeromodelo) e seu sistema de controle.
• Desenvolveu placas eletrônicas e o código de programação para o microcontrolador do avião.
Oficina de Máquinas de Jovanil **Nov. 2007 – 2011**
Estagiário Campos dos Goytacazes, RJ, Brasil
• Desenvolvimento e fabricação de máquinas e peças de metal/polímero usando recursos CAD/CAM.
• Projetou, construiu e testou placas eletrônicas e/ou sistema de controle dos projetos:
▪ Kit elétrico para bicicletas com painel digital ▪ Fresadora CNC com 4 eixos
▪ Controle analógico de posição para volante de fliperamas de carro ▪ Driver de motor de passo

IDIOMAS

Inglês (Fluente) e Espanhol (Básico)

PUBLICAÇÕES

- Model-Reference Model-Mediated Control for Time-Delayed Teleoperation Systems (submitted), ¹
- Synchronization of Position Derived Signals for Identification of Dynamic Systems, ²
- Modeling of an Object in Free Fall and Collision with Linear and Nonlinear Environments, ²
- High-Precision Resolver-to-Velocity Converter, *IEEE Trans on Instrumentation and Measurement*, 2017.
- Quadrotor, General Aspects and Analysis of Electric Propulsion [PT], *SEGeT*, 2011.
- Monitoring of Physical-Chemical Parameters in Water Resources using Microcontroller [PT], *SBPC*, 2010.
- MSL Altitude Estimation with Kalman filter using GPS and Barometer (in progress).

¹IEEE Haptics Symposium, 2018.

²IEEE Latin America Robotics Symposium, 2017.