

Lincoln Wallace Veloso Almeida

Desde a infância apaixonado por assuntos relacionados à tecnologia. Possui interesse nas áreas de desenvolvimento de firmware para Sistemas Operacionais Embarcados, Sistemas operacionais de tempo-real (RTOS) e Internet das Coisas (IoT). Experiência em design de PCB's para sistemas embarcados e instrumentação de VANTs.

FORMAÇÃO

Universidade Federal De Itajubá(UNIFEI), Itajubá — *Graduando*

MARÇO DE 2018 - ATUALMENTE

Estudante do 4º ano de Graduação em Engenharia Eletrônica. Ênfase em sistemas Embarcados, Desenvolvimento de Hardware e Firmware. Sistemas digitais e analógicos.

SENAI Itajubá UI Aureliano Chaves, Itajubá — *Técnico*

FEVEREIRO DE 2016 - DEZEMBRO DE 2016

Aprendizagem industrial em Eletroeletrônica. Experiência com projeto e execução de instalações elétricas prediais. Conhecimentos em Eletrônica digital e microcontroladores. Acionamento de motores indutivos trifásicos por meio de técnicas de lógica com comandos elétricos e programação Ladder de CLP's.

Colégio FEPI, Itajubá — *Ensino Médio*

FEVEREIRO DE 2017 - DEZEMBRO DE 2017

Conclusão do Ensino Médio cursado no Colégio Fepi, escola pertencente à FEPI - Fundação de Ensino e Pesquisa de Itajubá, Centro Universitário de Itajubá

PROJETOS

Free Pilot — *Desenvolvimento de Sistema de Controle e Aquisição de dados em voo para VANT's*

MARÇO DE 2020 - DEZEMBRO DE 2020

Atuei no projeto de extensão coordenado pelo professor de Graduação Dr. Yohan Alí Díaz Méndez que visa a instrumentação de um VANT para o projeto de um sistema embarcado de captação de dados em voo, que com êxito pode realizar a captação de mais de 15 diferentes tipos de dados a uma taxa de captação de 25Hz. Para assim posteriormente tal sistema será utilizado na implementação de uma controladora de voo.

Rua José Mendonça Chaves, 340
Itajubá, MG, 37502-519

+55 35 99733-6145

lincoln.wallace@unifei.edu.br

Portfólio de projetos:

[Visite meu site!](#)

Repositório no GitHub:

[GITHUB](#)

Linkedin:

[Lincoln Wallace](#)

COMPETÊNCIAS

-Conhecimentos avançados em linguagem de programação C e C + +.

-Conhecimentos avançados de linguagem de programação Python.

- Conhecimentos em microcontroladores ST, Espressif, ATMEL e PIC.

- Conhecimento em Desenvolvimento ARM com processadores Cortex M0, Cortex M0+, Cortex M3 e Cortex M4.

-Conhecimentos básicos de linguagem de programação em Assembly absoluto para CPU HCS12

-Conhecimentos intermediários em linguagem de descrição de hardware Verilog

-Conhecimentos com ferramenta de versionamento git e Github

PE05 - Solver RTK — Desenvolvimento de Sistema de monitoramento de barragens IoT com base em sistema de GNSS's utilizando técnica RTK (Cinemática de Tempo Real)

FEVEREIRO DE 2021 - ATUALMENTE

Durante meu estágio para a empresa Solver Tecnologias, trabalhei no desenvolvimento do projeto eletrônico 5 (PE05). Baseado em um sistema IoT de monitoramento autônomo de barragens que utiliza como base de funcionamento GNSS's operando em modo DGNSS (sistema diferencial global de navegação por satélite) com base na técnica RTK (cinemática de tempo real). Tal sistema permite adquirir diferentes pontos de localização com uma precisão de 1cm e com base no uso de IMU's, barômetros e em técnicas de fusão de sensores a precisão da detecção de deslocamentos é ampliada para 1mm.

PE03 - Solver Piezômetro — Atualização de firmware de equipamento IoT de medição de coluna d'água em barragens

SETEMBRO DE 2021 - ATUALMENTE

Durante meu estágio para a empresa Solver Tecnologias, trabalhei na atualização do firmware do projeto eletrônico 3 (PE03). Um piezômetro autônomo IoT que faz a leitura de pressão estática e temperatura para cálculo da coluna d'água em barragens e realiza o envio dessas leituras via rádios IoT para plataforma online de monitoramento.

MATHWORKS Minidrone - Competition — Competição de simulação de minidrones utilizando Simulink

JUNHO DE 2021 - ATUALMENTE

Competição promovida pela empresa MathWorks(responsável pelo software MATLAB e Simulink), onde o objetivo foi utilizar o modelo fornecido pela MathWorks, construir um algoritmo seguidor de linha que realizará a geração dos comandos com base em um sistema de processamento de imagens. Tal competição é constituída de dois rounds onde o primeiro consiste na simulação da solução apresentada e o segundo a aplicação prática do algoritmo em um minidrone parrot.

-Conhecimento intermediários com desenvolvimento de firmware para sistemas embarcados.

-Conhecimento intermediário em desenvolvimento de Hardware para Sistemas Embarcados.

IDIOMAS

Português nativo -Lê bem, Fala bem, escreve bem e compreende bem o idioma

Inglês Avançado - Lê bem, fala bem, escreve razoavelmente e compreende bem o idioma.

Francês intermediário- Aprovado no exame DELF proficiência linguística nível **B1** com 73 pontos e também no nível **B2** com 63 pontos . Lê bem, fala razoavelmente, escreve razoavelmente e compreende bem o idioma.

Espanhol Básico -lê razoavelmente, fala pouco, escreve pouco e compreende razoavelmente o idioma.