

# JOHNATHAN FERCHER DA ROSA

Líder Técnico (Staff Software Engineer)

 johnfercher.com

 johnathan-fercher


 johnfercher



## EXPERIÊNCIA

Líder Técnico

**Mercado Livre**

 2024/01 – Nowadays

 Remoto

- Estou trabalhando no time FOS-In desenvolvendo features relacionadas ao processo de inbound.

Engenheiro de Software Sênior

**Gympass**

 2023/08 – 2023/12

 Remoto

- Trabalhei no time PACE desenvolvendo features relacionadas a check-in e booking.

Engenheiro de Software II

**Uber**

 2022/05 – 2023/04

 Remoto

- Trabalhei no time Ambient Safety desenvolvendo features relacionadas a segurança.

Analista Desenvolvedor Sênior

**Mercado Livre**

 2019/04 – 2022/04

 Remoto

- Trabalhei nos seguintes times (TMS, FOS, XD-Orchestrator) desenvolvendo features relacionadas a logística.

Analista Desenvolvedor Júnior

**Braspag (Cielo)**

 2017/08 – 2019/01

 Rio de Janeiro

- Trabalhei no time Risco desenvolvendo features de antifraude.

Iniciação Científica

**Laboratório Nacional de Computação Científica (LNCC)**

 2014/03 – 2015/02

 Petrópolis

- No LNCC, trabalhei no Laboratório de Ambientes Colaborativos e Multimídia Aplicada (ACiMA) com realidade virtual.

Estagiário de Pesquisa e Desenvolvimento

**Allen Informática**

 2013/03 – 2014/01

 Petrópolis

- Trabalhei no time P&D desenvolvendo features de muitos projetos.

## EDUCAÇÃO

Mestre em Robótica

**Instituto Militar de Engenharia (IME)**

 2015/01 – 2017/01  Rio de Janeiro

**Título da Dissertação:** Construção de um Framework de Planejamento e Controle de Trajetória em tempo Real de Múltiplos Robôs Terrestres

Tecnólogo em Tecnologia da Informação e da Comunicação

**FAETERJ**

 2012/01 – 2015/01  Petrópolis

**Título da Monografia:** Construção de um Time de Futebol de Robôs Para a Categoria IEEE Very Small Size Soccer

## IDIOMAS

Português



Inglês



Espanhol



## TECNOLOGIAS

Golang

Programação Orientada a Objetos

C++

Padrões de Projetos

Microserviços

Domain-Driven Design

Observabilidade

Arquitetura de Software

SOLID

C#

Testes Automatizados

Mensageria

REST

Docker

MySQL

ElasticSearch

Datadog

Document Database

Kibana

Key-Value Database

NewRelic

Git/Github

Linux MacOS

Jira

Slack

## RECONHECIMENTOS E PRÊMIOS



**Vice-Campeão Robocup 2D Soccer Simulation League)**

Competição Latino-Americana de Robótica (LARC)

# PROJETOS

---

## Maroto

**OpenSource (+1800 estrelas no Github)**

- Maroto é uma biblioteca de Golang opensource que possibilita a geração de PDFs de uma forma simples. O principal foco do projeto é ser simples, com isso em mente, a biblioteca possui um sistema de grid baseado no Bootstrap e existem componentes que auxiliam o desenvolvimento de documentos complexos.

---

## Blog

**Medium**

- Meu blog pessoal onde escrevo sobre muitos temas, em geral: programação, robótica, pesquisa, jogos e hacks.

---

## Apresentações

**Eventos Abertos e Internos**

- Campus Party, The Developer's Conference, DevFest - SUL (Evento do Google Developers Group), MELI Tech Day (Evento Interno do Mercado Livre), TechTalk (Evento Interno da Braspag), CCOMP Talk (Evento da UNIFESO) e Vários Eventos Acadêmicos.

---

## TaleSlab

**OpenSource**

- TaleSlab é um projeto opensource que gera mapas (slabs) para o jogo TaleSpire. Foi feito uma engenharia reversa (clean room) no protocolo do jogo para entender como serializar e deserializar dados corretamente, com isso foi desenvolvido um gerador de mapas

---

## VSS-SDK

**OpenSource**

- O VSS-SDK é um projeto opensource que auxilia na construção de times de futebol de robôs. O SDK possui foco na categoria IEEE Very Small Size Soccer, presente na Competição Latino-Americana de Robótica (LARC).

---

## SIRLab

**Laboratório**

- O SIRLab é um laboratório da FAETERJ-Petrópolis que realiza pesquisas em robótica. O laboratório possui projetos de simulação de resgate, casa inteligente, futebol de robôs (IEEE Very Small Size Soccer) e simulação de futebol (RoboCup 2D Soccer Simulation).

---

## Voluntário

**Organização**

- Google Developers Group, Petrópolis
  - Olimpíada Brasileira de Robótica
- 



**4º Lugar - IEEE Very Small Size Soccer)**

Competição Latino-Americana de Robótica (LARC)

# PUBLICAÇÕES

---



## Artigos Periódicos

- Rosa, J., & Rosa, P. (2020). Multiple path planning of terrestrial robots in dynamic environments. *Military journal of science and technology*, 38, 27–36.



## Conferências

- Rosa, J. F., & Ferreira Rosa, P. F. (2017). A general approach to the problem of path planning and trajectory control of multiple terrestrial robots in dynamic environments. In *2017 brazilian symposium on intelligent automation*, Porto Alegre, Brazil.
- Rosa, J. F., & Ferreira Rosa, P. F. (2016). Construction of a framework of path planning and trajectory control in real time of multiple robots. In *III workshop on msc dissertation and phd thesis in robotics*, Recife, Brazil.