

JOHNATHAN FERCHER DA ROSA

Senior Software Engineer

🌐 johnfercher.com

🌐 johnathan-fercher

🌐 johnfercher



EXPERIÊNCIA

Engenheiro de Software Sênior

FOX através da Kake

📅 2024/01 – Nowadays

📍 Remoto

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

Líder Técnico (Staff Software Engineer)

Mercado Livre

📅 2024/01 – 2024/12

📍 Remoto

- Trabalhei como Líder Técnico no time FOS-In para garantir entrega de metas críticas para o negócio com altos padrões de qualidade, desenvolvendo funcionalidades chaves, discutindo arquitetura de alto nível e aprimorando o nível técnico do meu time.

Engenheiro de Software Sênior

Gympass

📅 2023/08 – 2023/12

📍 Remoto

- Trabalhei no time PACE desenvolvendo features relacionadas a check-in e booking, desenvolvendo microserviços em Kotlin.

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

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)

- 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.

PROJETOS

Maroto

OpenSource (+2200 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

- GitTogether, 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).

Voluntário

Organização

- SIRLab, Petrópolis
 - 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.