



Johnathan Fercher da Rosa

Curriculum

Formação

- 2015–2017 **Mestrado em Engenharia de Defesa**, *Instituto Militar de Engenharia*, Rio de Janeiro, IME-Rio de Janeiro.
- 2012–2015 **Tecnólogo em Tecnologia da Informação e da Comunicação**, *Faculdade de Educação Tecnológica do Estado do Rio de Janeiro*, FAETERJ-Petrópolis.

Publicações

- 2016 **Construção de um Framework de Planejamento e Controle de Trajetória em Tempo Real de Múltiplos Robôs**, *III Workshop on MSc Dissertation and PhD Thesis in Robotics*, Recife, PE.
- 2017 **Uma Abordagem Generalista Para o Problema de Planejamento e Controle de Trajetória de Múltiplos Robôs Terrestres em Ambientes Dinâmicos**, *Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente (SBAI)*, Porto Alegre, RS.

Experiência

- 2017–2019 **Analista Desenvolvedor**, *Braspag*, Rio de Janeiro.
E-commerce, Antifraude e Inovação
- Trabalhei desenvolvendo APIs relacionadas a Antifraude. As soluções foram desenvolvidas em C# utilizando Orientação a Objetos e seguindo os princípios SOLID e DDD. Meu time utilizava SCRUM com auxílio de Kanban;
- 2014–2015 **Iniciação Científica**, *Laboratório Nacional de Computação Científica (LNCC)*, Petrópolis.
Aplicações de Realidade Virtual
- Desenvolvido um sistema de controle para o conjunto CyberForce (CyberForce, CyberGrasp e CyberGlove);
- 2013–2014 **Estagiário de Pesquisa e Desenvolvimento**, *Allen Informática*, Petrópolis.
Aplicações Web e Android
- Desenvolvidos sistemas Android e Web;

Petrópolis – Rio de Janeiro, Brasil

✉ johnathanfercher22@gmail.com

↗ <https://github.com/johnfercher/public> • Cel: (24) 98140-7701

1/2

Certificados

- 2014 5ª Escola Luso-Brasileira de Computação Evolutiva (LNCC)
2014 Visual C++ Programming (NCSA)

Projetos

- 2017– **VSS-SDK**, *Um SDK opensource que auxilia na construção de times de futebol de robôs.*
Atualmente Robótica e Simulação
 - O desenvolvimento foi iniciado por mim, porém, nos dias de hoje, mais engenheiros estão contribuindo com o projeto. O SDK foi feito em C++, porém, estão sendo construídas bibliotecas em Python e em Rust;
- 2013–2016 **SIRLab**, *Laboratório de Sistemas Inteligentes e Robótica.*
Robótica e Simulação
 - Foram desenvolvidos um time de futebol de robôs e um time de futebol de multiagentes virtuais;

Prêmios e Menções Honrosas

- 2014 Vice-Campeão - Robocup 2D Soccer Simulation League (Competição Latino-Americana de Robótica - LARC)
2014 4º Lugar - IEEE Very Small Size Soccer (Competição Latino-Americana de Robótica - LARC)

Habilidades

- Básico Node.JS, Vue.JS, Java, AWS e Azure;
Intermediário Cmake, Rust, Python, Linux, Shellscript, SQL, CSS, Bootstrap, Testes, Agile, SOLID, DDD, VSTS, Padrões de Projetos e Docker;
Avançado C#, C/C++, APIs, Git, Programação Paralela e Assíncrona e Orientação a Objetos;
Outros Visão Computacional, LaTeX, Arduino, Raspberry, XBee, PID, Algoritmos Evolutivos, ZeroMQ e Protobuf;

Idiomas

- Português **Nativo**
Inglês **Intermediário** *Proficiência Profissional*

Interesses

- Desenvolvimento
- Internet das Coisas
- Jogos
- Pesquisa
- Robótica
- Simulação

Petrópolis – Rio de Janeiro, Brasil

✉ johnathanfercher22@gmail.com

↗ <https://github.com/johnfercher/public> • Cel: (24) 98140-7701

2/2