

# Phelipe Wesley

PESQUISADOR E DESENVOLVEDOR  
Fortaleza, Ceará

☎ (85) 9 97060054 | ✉ phelipewesleydeoliveira@gmail.com | 📍 phelipe | 📱 phelipe | 📧 phelipew-oliveira |  
☎ 0855415672732784 | Idiomas: Português (Nativo)- Inglês (Intermediário)

## Sobre

Desenvolvedor, pesquisador e entusiasta de DevOps. Sou Doutor em Engenharia de Teleinformática (UFC 2021), Mestre em Engenharia de Teleinformática (UFC 2016) e Engenheiro Mecânico (UFC 2014). Minhas áreas de pesquisas abrangem controle, robótica, otimização e machine learning. Atuo como desenvolvedor e também como colaborador de software livre há cerca de 8 anos. Atualmente tenho tido bastante interesse e estudado DevOps para servir como um complemento das atividades relacionadas com desenvolvimento.

## Experiências

### Núcleo de Estudos e Pesquisas do Norte e Nordeste

DESENVOLVEDOR PLENO

Jul. 2020 - Atual

- Aplicação serverless.
- Projeto da infraestrutura como código (serverless framework + AWS CloudFormation).
- Desenvolvimento de AWS lambda functions em javascript para API REST.
- Implementação de pipelines e jobs no Gitlab para CI/CD com a AWS.
- Desenvolvimento de AWS lambda functions em javascript para execução automática com eventos do AWS IOT Core.
- Uso da Amazon Web Services (Lambda, API Gateway, IOT Core, Dynamo, Amplify, Cognito, etc).
- Desenvolvimento Front End utilizando javascript (ES6) com o uso das bibliotecas Reactjs e Styled components.
- Auxílio no projeto do Banco de dados NoSQL (DynamoDB).
- Desenvolvimento Mobile com javascript e React Native.

### CAPES - Coordenação de Aperfeiçoamento de Pessoal de Nível Superior

PESQUISADOR/BOLSISTA DE DOUTORADO

Fev. 2016 - Fev. 2020

- Pesquisas utilizando machine learning e otimização (Fuzzy, PSO, redes neurais) para melhorar o desempenho de controladores nas tarefas de controle de posição, velocidade, aceleração e arrancada de manipuladores robóticos.
- Propôs um método para escolha automática da estrutura de controladores em sistemas dinâmicos através do uso de otimização.
- Desenvolvimento de pacotes para robótica e machine learning em linguagem Julia para auxiliar na pesquisa.

### Centro de Referência em Automação e Robótica - CENTAURO

DESENVOLVEDOR - VOLUNTÁRIO

Fev. 2014 - Fev. 2017

- Programação de robôs e desenvolvimento de softwares, estes voltados para robótica e controle.
- Apresentar conceitos de mecatrônica para alunos de escolas que visitavam o local.

### CNPq - Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico

PESQUISADOR/BOLSISTA DE MESTRADO

Fev. 2014 - Fev. 2016

- Uso de machine learning (lógica Fuzzy) para melhorar o desempenho de controladores do tipo PID na tarefa de controle de manipuladores robóticos quando submetidos à perturbações adversas.

## Educação

### Doutorado em Engenharia de Teleinformática

UFC (UNIVERSIDADE FEDERAL DO CEARÁ)

2016 - presente

- **Área de concentração:** Sinais e Sistemas.
- **Linha de pesquisa:** Reconhecimento de padrões e sistemas dinâmicos.

### Mestrado em Engenharia de Teleinformática

UFC (UNIVERSIDADE FEDERAL DO CEARÁ)

Obtido em 2016

- **Área de concentração:** Sinais e Sistemas.
- **Linha de pesquisa:** Reconhecimento de padrões e sistemas dinâmicos.

## Habilidades

---

### Linguagens de programação

- **Forte:** Javascript (NodeJS), Julia
- **Conhecedor:** Python, C, Java, Go, Dart e PHP

### Provedores de nuvem

- **AWS:** Dynamo, Cognito, Amplify, Lambda, IOT Core, API Gateway

### Infraestrutura como código

- Containers (Docker e Podman)
- AWS Cloudformation
- Serverless Framework

### CI/CD

- Gitlab CI/CD
- Github Actions
- Travis CI

## Áreas de Pesquisa

---

**Engenharias IV** Otimização, Inteligência computacional, Robótica, Controle, Identificação de Sistemas.  
**Engenharias III** Estática, Dinâmica.

## Publicações

---

### A General Framework for Optimal Tuning of PID-like Controllers for Minimum Jerk Robotic Trajectories

JOURNAL OF INTELLIGENT & ROBOTIC SYSTEMS (2020)

### A Novel Tuning Method for PD Control of Robotic Manipulators Based on Minimum Jerk Principle

IEEE LATIN AMERICAN ROBOTICS SYMPOSIUM, 2018, JOÃO PESSOA. ANAIS DO 15TH LATIN AMERICAN ROBOTICS SYMPOSIUM

### Análise de desempenho de técnicas de controle de ganhos variáveis na tarefa de controle de posição de manipuladores robóticos

CONGRESSO BRASILEIRO DE INTELIGÊNCIA COMPUTACIONAL, 2015, CURITIBA- PR

### Estudo comparativo de desempenho entre técnicas não lineares no controle de manipuladores robóticos

XII SIMPÓSIO BRASILEIRO DE AUTOMAÇÃO INTELIGENTE (SBAI)

## Orientações e Revisões

---

### Revisor SBAI 2019

SIMPÓSIO BRASILEIRO DE AUTOMAÇÃO INTELIGENTE (SBAI)

- Atuou como revisor de trabalhos científicos submetidos ao 14º Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente, realizado de 27 a 30 de outubro de 2019, em Ouro Preto/MG.

### Revisor CBA 2020

CONGRESSO BRASILEIRO DE AUTOMÁTICA (CBA)

- Atuou como revisor de trabalhos científicos submetidos ao XXIII Congresso Brasileiro de Automática, realizado de 23 a 26 de novembro de 2020.