

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). 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. Minhas áreas de pesquisas abrangem controle, robótica, otimização e machine learning.

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, etc

Infraestrutura como código

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

CI/CD

- Gitlab CI/CD
- Github Actions
- Travis CI

Versionamento de código

- Git

Banco de dados

- DynamoDB
- MongoDB
- PostgreSQL

Formação Complementar

REACT - THE COMPLETE GUIDE. (CARGA HORÁRIA: 40.5H).	2021
WORKING WITH DOCKER / OCI CONTAINERS USING PODMAN. (CARGA HORÁRIA: 3.5H).	2021
GO:THE COMPLETE DEVELOPER'S GUIDE. (CARGA HORÁRIA: 9H).	2020
INTRODUÇÃO AO RUBY ON RAILS. (CARGA HORÁRIA: 8H).	2012
INTRODUÇÃO A PROGRAMAÇÃO PYTHON. (CARGA HORÁRIA: 12H).	2012
SQL BÁSICO COM POSTGRES. (CARGA HORÁRIA: 12H)	2010
PROGRAMAÇÃO ORIENTADA À OBJETOS COM JAVA. (CARGA HORÁRIA: 40H).	2010
JAVASCRIPT. (CARGA HORÁRIA: 4H).	2010
JAVA: COMPONENTES GUI. (CARGA HORÁRIA: 20H).	2010
SQL BÁSICO COM POSTGRES. (CARGA HORÁRIA: 12H)	2010

Áreas de Pesquisa

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.