

Phelipe Wesley

PESQUISADOR E DESENVOLVEDOR

Fortaleza, Ceará

☎ (85) 9 97060054 | ✉ phelipewesleydeoliveira@gmail.com | 🌐 phelipe | 📱 phelipe | 🌐 phelipew-oliveira | 📞 0855415672732784 |

Idiomas: Português (Nativo)- Inglês (Intermediário)

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.
- Pesquisas na área de robótica e controle, utilizando algoritmos de otimização e de aprendizagem de máquina, buscando melhorar o desempenho na tarefa de controle de posição, velocidade, aceleração e arrancada de manipuladores industriais.

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.
- Pesquisas na área de robótica e controle utilizando lógica Fuzzy para melhorar o desempenho na tarefa de controle de posição, mesmo quando o sistema é submetido a diferentes tipos de perturbações.

Graduação em Engenharia Mecânica

UFC (UNIVERSIDADE FEDERAL DO CEARÁ)

Obtido em 2014

- Pesquisas na área de robótica, controle e automação.

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 no 14º Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente, realizado de 27 a 30 de outubro de 2019, em Ouro Preto/MG.