

Rafael Polezi Lucas

Centro • Tubarão • SC

(48) 98821-4331

rafael_polezi@yahoo.com.br

33 anos • Brasileiro • Solteiro

<https://www.linkedin.com/in/rafael-polezi-37988428>

- Disponibilidade para mudança de cidade e realização de viagens

Objetivo Profissional: Analista de Engenharia | Coordenador de Produção/Manutenção



RESUMO DE QUALIFICAÇÕES

- Profissional com ótimas experiências nas áreas de Engenharia Mecatrônica, Produção e Manutenção Industrial, atuando com Pesquisa e Desenvolvimento de novos produtos e soluções de engenharia, gestão de projetos com administração de requisitos, cronogramas e recursos gerais, prestação de consultoria técnica para clientes, implantação de *Lean Manufacturing* e melhoria de linhas produtivas.
 - Expertise na elaboração e acompanhamento de projetos mecânicos e elétricos, automação completa de processos industriais com foco na redução de custos, ganhos de escala e qualidade de produtos.
 - Capacidade de produzir e relatar dados da Gestão de Projetos, Produção e Manutenção, e comunicar-se de forma eficaz com os *stakeholders*, prestando suporte nos processos de tomada de decisão.
 - Forte atuação no mapeamento e análise de processos, identificação de melhorias e implantações gerais, adequação de linhas e equipamentos, interface com P&D, Manutenção, PCP e Qualidade.
 - *Realização de viagens para Aracaju (2016) e Recife (2010), atuando na coordenação de transferência de linhas de montagens e ativos entre unidades e participando de vivência estaleiro naval pelo Labsolda.*
-



FORMAÇÃO ACADÊMICA

Mestrado em Engenharia Mecânica – concluído em 2012.

Universidade Federal de Santa Catarina - UFSC

Graduação em Engenharia Mecatrônica - concluído em 2009.

Instituto Federal de Santa Catarina - IFSC



FORMAÇÃO COMPLEMENTAR

⇒ Informática: EcoStruxure Machine Expert, Vijeo Designer Basic 1.1, ISPSOft 3.06 e SEE Electrical.

⇒ Informática: SolidWorks Elétrico e Mecânico, AutoCAD, SAP, Pacote Office e C, C++ e Ladder.

⇒ Idioma: **Inglês Avançado e Espanhol Intermediário.**

⇒ Curso: **Programação Básica Controlador Robô Kuka Família Agile** – Kuka Roboter do Brasil, 2018.

⇒ Curso: **Programação Avançada CLP, IHM e Inversores Frequência Easyline Schneider** – Schneider, 2018.

⇒ Curso: **Fundamentos da NR12 e Metodologia Lean Manufacturing** – Duratex, 2016.



EXPERIÊNCIA PROFISSIONAL

- Nov/2016 até Ago/2020

Inventor Automação Industrial

Cargo: **Diretor Geral e Engenheiro Mecatrônico** | Localidade: Tubarão/SC

- Responsável pelos setores Administrativo e Comercial com gerenciamento das rotinas dos setores, prospecção de clientes, orçamento de soluções, produtos e negociação de condições comerciais.
- Engenharia de Aplicação de Automação Industrial com prestação de consultoria com técnicas do *Lean Manufacturing*, levantamento de requisitos, oportunidades de melhoria e proposta de soluções.
- Levantamento de necessidades de projetos e produtos, gestão de equipe de projetistas mecânicos com acompanhamento contínuo do desenvolvimento e montagem até a entrega ao cliente.
- Elaboração de projeto elétrico e software de controle de soluções de automação, acompanhamento com clientes, gestão de equipe de implantação, *startup* de soluções e suporte no pós-vendas.
 - 🏆 *Aplicação de robô no processo de pintura de caneca esmaltada por imersão (primeiro do mundo no gênero) na Ewel Esmaltados, com ganho de 87% de produção, ganho de repetibilidade e qualidade geral.*
 - 🏆 *Desenvolvimento de série de máquinas semiautomáticas de produção de carimbos, com aumento de produção de 170% em refil carimbo e entintado, 100% na embalagem e redução de perdas em 65%.*
 - 🏆 *Desenvolvimento de projeto de automação completa de embalagem para cliente confidencial (maior fabricante de item de consumo doméstico), com redução de custo em 35% e 20 colaboradores.*

- Fev/2013 até Nov/2016

Duratex – Hydra Chuveiros

Cargo: **Analista de Engenharia Mecatrônica** | Localidade: Tubarão/SC

- Responsável pela gestão de novos projetos de manufatura, implantação de linhas de montagem, automações, máquinas, equipamentos e gestão de adequações nas normas NR 12 e NR 10.
- Responsável pela interface de desenvolvimento de novos produtos entre P&D e Engenharia, avaliação de projetos 3D produto, levantamento de necessidades para adequação da matriz de produção.
- Realização de estudos de *Lean Manufacturing* nas linhas com melhoria em gargalos e produção, adequações para expansões de capacidade e desenvolvimento de soluções de engenharia geral.
- Responsável pelos projetos internos com suporte técnico para equipe, programação de compras, projetos elétricos, programação de equipamentos, implantação e *startup* em linha e aprovação.
- Interface com Produção, Manutenção e Qualidade no mapeamento de processos, identificação de espaços de melhoria, implantação de soluções, gestão de investimentos e apresentação de resultados.
 - 🏆 *Adequação NR12mde máquinas e equipamentos de 5% para 75% com investimento de R\$ 2,5 MI.*
 - 🏆 *Desenvolvimento da primeira linha automática de montagem da ducha Spot com ganho de 30% em produção, redução de 10 para 2 colaboradores e ganho de confiabilidade com nova técnica de testes.*
 - 🏆 *Desenvolvimento de novo setor de tampografia com remodelagem da apresentação de produtos.*
 - 🏆 *Desenvolvimento de trabalhos de Lean Manufacturing nas linhas de produção e apoio, com aumento médio de 12% na produtividade e redução de, no mínimo, 2 colaboradores em cada setor.*
 - 🏆 *Aumento de capacidade de injeção em 34% com aquisição de equipamentos mais adequados.*

- Jan/2009 até Nov/2012

LABSOLDA - UFSC

Cargo: **Pesquisador e Mestrando** | Localidade: Florianópolis/SC

- Responsável pela gestão de projetos, administração de atividades, cronogramas, recursos e suporte para equipe, administração de montagem e manutenção de produtos eletroeletrônicos do laboratório.
- Realização de análises de requisitos e definição de arquitetura de sistema, desenvolvimento de *hardware* de controle com microcontrolador e *software* em C++ com interface gráfica para usuário.
- Desenvolvimento de projeto eletroeletrônico de controle do Manipulador de Soldagem Tartilope V2F para aplicação na automatização da soldagem de costado na indústria naval.