

Taras Kolesnyk

Розробник ПЗ з 15+ роками практики · Angular (TypeScript) · Laravel (PHP) · Defense Tech / MilTech focus

Україна · Оффлайн (full-time) / гібрид felloweskolts@gmail.com [LinkedIn](#) [GitHub](#) [CV page](#)

ДОСВІД

Software Developer — WEB / CRM / MilTech direction

2010 — дотепер · Україна

Розробка складного WEB ПЗ та високонавантажених CRM із складною бізнес-логікою

- Останні 6 років: Angular (TypeScript) та Laravel (PHP) на професійному рівні.
- Розробка та інтеграція емулятора GPS-потoku в ROS 2 (Python + rclpy).
- Робота з емульованим UART, парсинг NMEA (\$GPGGA).
- 3D-графіка та інтерактивні інтерфейси: Three.js, Unreal Engine 4/5, Unity.

Стек: Angular, TypeScript, Laravel, PHP, ROS 2, Python (rclpy), Three.js, UE4/5, Unity.

Embedded / Video stream (pet practice)

Практичний початковий рівень

Практика в embedded та передачі відеопотоку

- ESP32, Arduino Nano, AC/DC інвертори, LED-дисплеї.
- Відеопотік H.264 через GStreamer, RTP/UDP трансляція.
- Досвід Android Apps (Kotlin).

AI / LLM та pet projects

Поточний фокус

Локальні AI-агенти та інженерні pet-проекти

- Ollama, Qwen, локальні AI-агенти, RAG, memory systems.
- Pet project #1: UART/PTY + GPGGA parser + RTP/H.264 + ROS 2 node.
- Pet project #2: Drone Control (WEB UI → Python MAVLink → PX4 SITL).

КЛЮЧОВІ НАВИЧКИ

Web Frontend / Backend

Професійний рівень: Angular (TypeScript), Laravel (PHP).

Embedded / Microcontrollers

Початковий рівень: ESP32, Arduino Nano, AC/DC інвертори, LED-дисплеї.

AI / LLM

Ollama, Qwen, локальні AI-агенти, RAG, memory systems.

ROS 2

Емуляція GPS-потoku (socat + PTY), парсинг NMEA (\$GPGGA), ROS 2 нода на rclpy.

3D / Graphics + Video

Three.js (WebGL), Unreal Engine 4/5, Unity (mobile UI), H.264 via GStreamer, RTP/UDP.

ОСВІТА

МНТУ ISTU (University) — Software Developer (Magister),
2010–2014

КТЕП (College) — Software Developer, 2006–2010

Статус — цивільно-військовий, 112 бригади ТРО