

PAULO NUNES DE AZEVEDO

São Carlos, SP | (21) 98251-4953 | pnunesdeazevedo@usp.br

LinkedIn: linkedin.com/in/paulo-nunes-de-azevedo | **GitHub:** github.com/NunesAzevedo

RESUMO PROFISSIONAL

Graduando em Engenharia de Computação na USP (EESC / ICMC) com foco em engenharia de software, sistemas embarcados e desenvolvimento de baixo nível. Experiência prática em arquitetura de software para robótica autônoma (C++ / IA) e desenvolvimento de soluções Backend com integração de IA Generativa. Usuário avançado de Linux (Arch / Fedora) e entusiasta de automação de infraestrutura (Dotfiles / Docker) e boas práticas de programação, otimização e performance.

HABILIDADES TÉCNICAS

- **Inteligência Artificial:** IA Generativa, LLMs (Large Language Models), RAG (Retrieval-Augmented Generation), OpenAI API.
- **Linguagens de Programação:** C, C++ (STL, Templates, Otimização), Python, JavaScript (Google Apps Script).
- **Sistemas e Ferramentas:** Linux Avançado (Arch / Fedora, Shell Script), Git, Docker, Azure DevOps, CMake, Qt Framework
- **Robótica e Controle:** Behaviour Trees, Algoritmos de Navegação e Busca (A*), Controle PID (Tuning), Comunicação Serial.
- **Idiomas:** Inglês Intermediário (Leitura Técnica Fluente).
- **Outros:** Metodologias Ágeis, HTML / CSS, Visão Estratégica do Produto.

EXPERIÊNCIA PRÁTICA E PROJETOS

Desenvolvedor de Software e IA (Robótica) *Warthog Robotics (USP) – Futebol de Robôs SSL | Mai 2024 - Atual*

- Atuação no desenvolvimento de algoritmos e módulos de IA em **C++** com **CMake** e **Qt**, contribuindo para a conquista do **2º Lugar na CBR 2025**.
- Projetou e implementou do zero a lógica do “Goleiro” utilizando **Behaviour Trees** e Templates, sendo responsável por cálculos de interceptação e tomada de decisão em tempo real.
- Atuou nos testes de integração em robôs físicos, realizando a sintonia fina (tuning) de constantes e parâmetros do controlador **PID** para corrigir a resposta dinâmica do hardware.
- Auxiliou na implementação de estratégias de jogo e manutenção da **base de código da equipe** versionada via **Git / Azure DevOps**.

Desenvolvedor Backend e Estrategista (Hackathon) *TRACTIAN Hackathon (Semcomp UFSCar) | 2024*

- Desenvolveu o Backend da solução em **Python**, integrando a **OpenAI API** para leitura automatizada de manuais técnicos (PDF) e extração de lista de ferramentas via técnicas de RAG.
- Projetou a estrutura de dados simulada em **CSV** (visando performance de leitura superior a planilhas tradicionais) para representar o almoxarifado, implementando algoritmos de busca que cruzavam a demanda de ferramentas com a disponibilidade de horários.
- Liderou a estratégia de definição do Frontend utilizando **plataforma Low-Code**, garantindo que a interface fosse entregue funcional e integrada ao backend dentro do prazo restrito do evento.

Membro da Diretoria de Tecnologia SA-SEL (Secretaria Acadêmica da Eng. Elétrica) | Mai 2023 - Atual

- Automatizou a gestão de prazos integrando **Google Sheets** e **Google Calendar** via **Google Apps Script**.

Instrutor Técnico EESC-USP Guepardo (Equipe de Motovelocidade) | Mai 2023 - Jun 2025

- Ministrou capacitação técnica em **Linguagem C** para novos membros, focando o ensino em modularização de projetos, análise de algoritmos (recursividade vs. Iteração) e boas práticas de programação.
- Desenvolveu o site institucional da equipe utilizando HTML, CSS, JavaScript e Bootstrap (2023).

Membro do Marketing Campanha USP do Agasalho | Mai 2023 – Dez 2025

EDUCAÇÃO

Bacharelado em Engenharia de Computação Universidade de São Paulo (EESC / ICMC) – São Carlos, SP | Fev 2024 – Previsão: Dez 2027

Bacharelado em Engenharia Elétrica – Eletrônica (Transferência Interna) Universidade de São Paulo (EESC) – São Carlos, SP | Mar 2023 – Fev 2024