

# ERIK DE GODOY PERILLO

Americana, SP – Brasil

☎ +5519996255727 ✉ erik.perillo@gmail.com ➤ erikperillo.xyz

## EXPERIÊNCIA

---

### Gerente de Projeto

*Equipe Phoenix de Robótica da Unicamp*

2013 - 2016

*Campinas, Brasil*

- Líder dos projetos *Baleia/Piranha*, dois mini-veículos autônomos (time de 5-7 pessoas). Terceiro/primeiro lugar nas competição latino-americanas da *Robocore* de 2015/2016, criando um novo recorde na categoria.
- Desenvolveu três robôs autônomos, criando sistemas de navegação, comunicação e visão computacional.

### Iniciação científica em Inteligência Artificial

*Instituto de Computação, Unicamp*

2016 - Presente

*Campinas, Brasil*

- Criou *att*, um sistema de detecção de saliência visual baseado na visão humana com *Deep Learning*.
- Prêmio de melhor Iniciação Científica no WTD2017 do IC-Unicamp.

### Iniciação científica em Computação de Alto Desempenho

*Laboratório de Mecânica Computacional, Unicamp*

2014 - 2015

*Campinas, Brasil*

- Criou um modelo preditivo usando Aprendizado de Máquina para inferir o desempenho em sistemas ccNUMA, salvando 66% do tempo na determinação da melhor política de memória para aplicações.
- Nosso trabalho resultou em um artigo aceito para a ERAD-SP 2017.

### Iniciação Científica em Visão Computacional

*Centro de Tecnologia da Informação Renato Archer*

2013 - 2014

*Campinas, Brasil*

- Construiu ferramenta para rastreamento de robôs móveis usando OpenCV (C++). Comparado ao sistema antigo, obtivemos o rastreamento de mais objetos, sem precisar de hardware especial (apenas webcams).

## EDUCAÇÃO

---

### Bacharelado em Ciência/Engenharia da Computação (em progresso)

*Universidade Estadual de Campinas (Unicamp)*

2015 - Presente

*Campinas, Brasil*

- Monitor (2016/2017) - Estruturas de Dados. Ajudou a elaborar/administrar trabalhos para a matéria.
- Coeficiente de Rendimento: 8.49/10 (acima de 92% da turma).
- Fez matérias em Engenharia de Controle e Automação (2012-2014) como Dinâmica, Sistemas Lineares.

## IDIOMAS

---

- **Português:** Língua nativa.
- **Inglês:** Proficiente.

## PROJETOS

---

- **golb:** Plataforma minimalista de blog feita em Django.
- **Robô Piranha:** fez o sistema de intra-comunicação com protocolo UDP (C++), sistema de visão com CUDA OpenCV (C++/Python), ajudou a fazer o sistema de controle PID com plataformas NXP (C/C++).
- **hct:** Contador de *hashtags* em tempo real usando *Twitter Streaming API* e Apache Spark.
- **Robô Baleia:** fez o sistema de navegação com a biblioteca Adafruit BBIO (Python), sistema de visão usando um classificador de imagens para detecção de objetos em OpenCV (Python).