

ERIK DE GODOY PERILLO

Americana, SP – Brasil

☎ +5531973548225 ✉ erik.perillo@gmail.com ➤ erikperillo.xyz

EXPERIÊNCIA

Desenvolvedor de sistemas de Machine Learning

Agronow

2018 - Presente

São José dos Campos, Brasil

- Pesquisa e desenvolvimento de modelos de Deep Learning para soluções em agricultura usando imagens de satélite.
- Responsável pelo processamento de dados, definição, treinamento e gerenciamento de modelos.

Estágio em Engenharia de *Software*

Google

2017 - 2018

Belo Horizonte, Brasil

- Desenvolvimento de projeto na experiência de busca, sendo responsável por discussões com UX/PMs, codificação e lançamento em produção.
- Desenvolvimento de mudança de UI na *onebox* de esportes da busca.

Chief Technology Officer (CTO)

GAIIA tech (startup)

2017 - 2017

São Paulo, Brasil

- Desenvolveu modelos de *Deep Learning* que permitiram a identificação de culturas em fazendas brasileiras por meio de imagens de satélite.
- Líder do time de desenvolvimento, construindo uma plataforma para análise de crédito agrícola.

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 - 2017

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

- Desenvolveu uma ferramenta usando Aprendizado de Máquina para inferir o desempenho em sistemas cc-NUMA, salvando 66% do tempo para determinar a melhor política de memória para aplicações.
- Nosso trabalho resultou em um artigo aceito para o ERAD-SP 2017 - Brasil.

Iniciação Científica em Visão Computacional

Centro de Tecnologia Renato Archer

2013 - 2014

Campinas, Brasil

- Desenvolveu uma ferramenta para rastreamento em tempo real em ambientes fechados de robôs móveis usando OpenCV (C++), Comparado ao sistema anterior, obteve-se rastreamento mais eficiente, de mais objetos e sem necessidade de hardware especial (apenas webcams).

EDUCAÇÃO

Bacharelado em Ciência da Computação (em progresso)

Universidade Estadual de Campinas (Unicamp)

2012 - Presente

Campinas, Brasil

- Monitor (2016/2017) - Estruturas de Dados. Ajudou a elaborar/administrar trabalhos para a matéria.
- Coeficiente de Rendimento atual: 8.93/10 (Primeiro lugar da turma).
- Fez matérias em Engenharia de Controle e Automação (2012-2014) como Dinâmica, Sistemas Lineares.

IDIOMAS

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

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).