

ERIK DE GODOY PERILLO

Americana, SP – Brasil

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

EXPERIÊNCIA

Gerente de Projeto

2013 - 2016

Equipe Phoenix de Robótica

Universidade Estadual de Campinas, Brasil

- Líder do projeto *Piranha* (time de 5 pessoas, 2015-2016): Um mini-veículo autônomo. Primeiro lugar na competição latino-americana da *Robocore* em 2016, estabelecendo um novo recorde.
- Líder do projeto *Baleia* (time de 7 pessoas, 2014-2015): Um mini-veículo autônomo. Terceiro lugar na competição da *Robocore* de 2015.
- Desenvolveu três robôs autônomos, criando sistemas de navegação, comunicação e visão computacional.

Iniciação científica em Inteligência Artificial

2016 - Presente

Instituto de Computação (bolsa CNPQ)

Universidade Estadual de Campinas, Brasil

- Criou **att**, um sistema de detecção de saliência visual baseado na visão humana escrito em Python.
- Construindo um novo modelo usando Deep Learning para ser usado em tempo real por robôs exploratórios.

Iniciação científica em Computação de Alto Desempenho

2014 - 2015

Laboratório de Mecânica Computacional (bolsa AMD)

Universidade Estadual de Campinas, Brasil

- Com aprendizado de máquina, criou um modelo preditivo para inferir o desempenho sob variadas políticas de memória em sistemas ccNUMA, salvando 66% do tempo na determinação da melhor política.
- Nosso trabalho resultou em um artigo aceito para a ERAD-SP 2017.

Iniciação Científica em Visão Computacional

2013 - 2014

Centro de Tecnologia da Informação Renato Archer (bolsa CNPQ)

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)

2015 - Presente

Universidade Estadual de Campinas (Unicamp)

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).
- **ichat:** Chat de linha de comando em TCP (C++) com transferência de arquivos e notificações.