

# Eduardo Perdices García

*Doctor en Visión Artificial*

✉ [eperdices@gsyc.es](mailto:eperdices@gsyc.es)  
<http://gsyc.es/~eperdices>



---

## Formación Académica

- 2013 – 2017 **Doctorado en Sistemas de Hardware y Software Avanzados**, *Universidad Rey Juan Carlos*, Fuenlabrada, Madrid (España).
- 2009 – 2010 **Máster Universitario en Sistemas Telemáticos e Informáticos**, *Universidad Rey Juan Carlos*, Móstoles, Madrid (España).
- 2004 – 2009 **Ingeniería Informática**, *Universidad Rey Juan Carlos*, Móstoles, Madrid (España).

---

## Experiencia Laboral

- Octubre 2018 – Actualmente **Responsable del departamento de Software**, *Star Robotics*, Alcobendas (España).  
Desarrollo de software de control de robots móviles para misiones en entornos de alto riesgo. Desarrollo de algoritmos de navegación autónoma para robots móviles utilizando sensores de visión y profundidad.
- Febrero 2014 – Octubre 2018 **Ingeniero de Software**, *AFC Ingenieros S.A.*, Madrid (España).  
Desarrollo de sistemas de visión artificial utilizando algoritmos de Visual SLAM en tiempo real. Programación de aplicaciones móviles para Android. Desarrollo web back-end con el framework de programación web Django.
- Septiembre 2009 – Diciembre 2013 **Investigador Contratado**, *Universidad Rey Juan Carlos*, Madrid (España).  
Investigación en visión artificial y robótica. Desarrollo de algoritmos de localización visual en tiempo real (Visual SLAM).
- Marzo 2009 – Junio 2009 **Administrador de Sistemas y Desarrollador de Software**, *AFC Ingenieros S.A.*, Madrid (España).  
Administración de sistemas GNU/Linux y bases de datos MySQL. Desarrollo de software de gestión en Java.

---

## Tesis

- Julio 2017 **Tesis Doctoral**, *Técnicas para la localización visual robusta de robots en tiempo real con y sin mapas*, Doctorado en Sistemas de Hardware y Software Avanzados, Calificación obtenida: Sobresaliente Cum Laude.  
Tesis doctoral en robótica y visión artificial.
- Julio 2010 **Proyecto de Fin de Máster**, *Autolocalización visual en la RoboCup con algoritmos basados en muestras*, Sistemas Telemáticos e Informáticos, Calificación obtenida: Matrícula de Honor.  
Proyecto de investigación en robótica y visión artificial.

Septiembre 2009 **Proyecto de Fin de Carrera**, *Autocalización visual en la RoboCup basada en detección de porterías 3D*, Ingeniería Informática, Calificación obtenida: Matrícula de Honor.  
Proyecto de investigación en robótica y visión artificial.

---

## Revistas de alto impacto (JCR)

- Enero 2019 **SDVL: Efficient and Accurate Semi-Direct Visual Localization**, Eduardo Perdices y José M. Cañas.  
Sensors 2019, 19(2), 302. MDPI. DOI: 10.3390/s19020302.
- Junio 2018 **Entorno Docente Universitario para la Programación de los Robots**, José M. Cañas, Alberto Martín, Eduardo Perdices, Francisco Rivas y Roberto Calvo.  
Revista iberoamericana de automática e informática industrial (RIAI), ISSN-e 1697-7912, Vol. 15, N°. 4, 2018, págs. 404-415.
- Enero 2013 **Robot Evolutionary Localization Based on Attentive Visual Short-Term Memory**, Julio Vega, Eduardo Perdices y José María Cañas.  
Sensors, ISSN 1424-8220, 2013, 13(1), 1268-1299.

---

## Idiomas

Español	<b>Nativo</b>
Inglés	<b>Nivel alto</b>
Alemán	<b>Nivel medio</b>

---

## Conocimientos

Visión Artificial	SLAM, Machine Learning
Sistemas Operativos	GNU/Linux, Windows, Android
Lenguajes de programación	C/C++, Python, Java, PHP, SQL
Diseño Web	Django, Laravel, AJAX, JavaScript
Librerías	OpenCV, Eigen, OpenGL
Herramientas	ROS, Gazebo, Matlab, Eclipse

---

## Otras consideraciones

- Carnet de conducir tipo B, coche disponible
- Disponibilidad completa, con posibilidad de viajar