
OBJECTIF

J'aimerais rejoindre LeRobot en tant qu'automaticien passionné par les maths, l'informatique et l'IA pour contribuer à la robotique open-source.

Je cherche à développer mes compétences techniques et scientifiques au sein d'une équipe enthousiaste.

EXPERIENCES

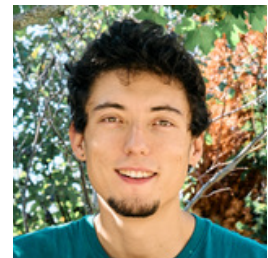
🏠 Auto-Construction yourte — Domicile — 2024

Construction d'une Heli-Yourte de 50m² sur pilotis

Charpente — Couture — Électricité/Plomberie/Chauffage — etc.

Domotique

ESP32 — VPN — MQTT — HomeAssistant



🤖 Ingénieur de recherche — LCIS (Grenoble-INP) — 2023

Développement d'une plateforme de robotique cyber-physique (simulé + réel)

Docker — ROS/Gazebo — Linux

Développement d'une bibliothèque python d'abstraction d'analyseurs de réseaux (radio-fréquence)

Jupyter — python3.11 — Git

🧠 Ingénieur R&D IA — CarbonBee — 2019-2022

Développement d'un moteur d'apprentissage pour segmentation

TF — imgaug / Albumentations — Numpy — OpenCV — Docker

Développement d'un moteur d'inférence embarqué temps réel. 5Mpx/10fps

TFLite — TensorRT — NVidia TX2 — PTQ

Fusion de trajectoires GPS temps réel

Kalman — Régression — Optimisation logiciel

Cartographie et traitement temps réel de sol

Numba — GDAL — micro-service

🏢 Stage ingénieur — ESISAR / LCIS — 2016

Coordination multi-agent de drones simulés pour l'observation de feux de forêt

Automate cellulaire — CUDA. 2 articles publiés (conf. et journal)

CURSUS

👉 Thèse CIFRE Informatique / IA — 2018 (interrompue)

Détection collective de cyber-attaques dans les systèmes aérospatiaux

Système multi-agent — intelligence collective

🔧 Ingénieur Automatique / Systèmes embarqués — ESISAR, major de promo — 2016

Informatique, Robotique

C/C++ — Conception / Assemblage robot — Raspberry Pi

Automatique.

Commande/Observation — Traitement du signal — Model Predictive Control

SAVOIR-ÊTRE

Polyvalent — Curieux — Autonome — Bonne Communication