



Vincent REBAUD Ingénieur R&D Robotique

26 ans
ALFORTVILLE (94)
Permis de conduire

En poste

Me contacter

Email
vincent.rebaud@gmail.com

Portable
0659202384

Compétences linguistique et informatique

Langues : Anglais : courant (TOEIC 780 - 4 mois en Irlande) - Espagnol : Niveau débutant

Langage :

C ★★★★★
C++ ★★★★★
Python ★★★★★
Shell ★★★★★
ROS ★★★★★

Logiciel :

GIT ★★★★★
Redmine ★★★★★
Matlab/Simulink ★★★★★
LabView ★★★★★
CATIA / Solidworks ★★★★★

Compétences :

Programmation ★★★★★
Algorithmes ★★★★★
Linux ★★★★★
Travail d'équipe ★★★★★
Adaptabilité ★★★★★

Expériences professionnelles

➤ Mars – Août 2013 Ingénieur R&D Software

Balyo - Moissy-cramayel (77),

CDI



- ▶ Développement d'un nouveau gestionnaire de préférences, à base de fichiers XML, intégrant un système de dictionnaires
- ▶ Implémentation de plusieurs modules de sécurité, notamment à base de capteurs LIDAR
- ▶ Implémentation d'algorithmes de détection (capteurs: US / laser Sick / laser Hokuyo/ codeur) / Régulation / Filtrage / ...
- ▶ Codage / amélioration de modules sur les robots (détections, sécurité, asservissement, navigation, ...)
- ▶ Référent technique pour les équipes terrains
- ▶ Conseil pour la réalisation / installation des projets clients
 - OS : Windows / Linux
 - Langages de développement: C, Shell, langage de script (propriétaire), Python

➤ Mars – Août 2013 Développement d'un module de perception pour AGV

Balyo - Moissy-cramayel (77),

Stage de 6 mois



- ▶ Développement d'un module de perception et de sécurité à base de scrutateurs laser (Sick) et de télémètres.
- ▶ Réalisation d'un prototype fonctionnel pour le développement et les tests, puis validation sur mécanique finale

➤ Oct. 2012 – Fév. 2013 Étude des déséquilibres du robot NAO - Station debout et marche

Laboratoire d'Ingénierie des Systèmes de Versailles - Vélizy-Villacoublay (78),

Projet de fin d'études-Master 2 CSER



- ▶ Détection des perturbations et de leurs amplitudes via l'étude de l'évolution du COP et du ZMP
- ▶ Réflexion sur l'implémentation d'un mouvement pour compenser la perturbation et éviter la chute du robot
- ▶ Programmation déportée en python puis implémentation embarquée sur NAO en C++

➤ Mai – Juin 2012 Interface 3D avec contrôle embarqué flou sur bras robotique

Laboratoire d'Ingénierie des Systèmes de Versailles - Vélizy-Villacoublay (78),

Stage de 6 semaines



- ▶ Interface de contrôle via capteurs IR utilisant des Contrôleurs à Inférence Floue (CIF) sur PIC en C

➤ Mai – Août 2011 Projet de drone captif autostabilisé RAPACE

Geocean- Royan (17),

Stage de 15 semaines



- ▶ Programmation des automates de contrôle du drone (Horner), tests de fonctionnement puis essais en vol
- ▶ Développement d'une IHM pour caméra embarquée, permettant de faire des prises de vue et de commander un Pan&Tilt (VB)

Formations

➤ 2011 - 2013

UVSQ, Versailles (78)

Master CSER - Capteurs, Systèmes Electroniques et Robotique

Cursus bilingue en parallèle de ma dernière année d'école d'ingénieur.

➤ 2007 - 2013

EIGSI, La Rochelle (17)

École d'ingénieur généraliste - dominante Mécatronique

Formation d'ingénieur généraliste en 5 ans, avec spécialisation mécatronique.

➤ Sept. À Déc. 2010

CIT, Irlande

Étudiant ERASMUS à Cork en Irlande au CIT

Domaines étudiés : Électronique, Programmation, Robotique, Microprocesseur.

Intérêts personnels

- ▶ Nouvelles technologies, Cinéma, Lecture
- ▶ Pratique musicale et théâtrale (pendant plus de 10 ans), Improvisation théâtrale