

Expérience professionnelle

Ingénieur d' recherche et développement

VEDECOM

VEDECOM INTEGRATED PRT SIMULATOR (VIPSim)

avril. 2017 – juillet. 2021

- **Développer VIPSim**: un outil pour simuler et gérer le transport système pour partager taxi et bus, etc.
- Implémenter l'interface graphique et les **modules du moteur de simulation**, y compris le réseau de trafic, la gestion des véhicules, la gestion des passagers, l'enregistrement des données de simulation etc. Outils: Qt, Git etc.
- **Test** le code de VIPSim pour assurer le bon fonctionnement des modules avant leur ajouter à un système plus grand.
- **Implémenter le trafic réseau** par extraction et édition des informations cartographiques à partir d'OSM pour obtenir des données de trafic réseau. Outils: OSM, script, SUMO, netedit, UML.
- Rechercher et mettre en œuvre un **modèle mathématique de véhicule** (le modèle dynamique, le modèle de suivi et le modèle de consommation).
- **Rédiger le mode d'emploi** et le processus de développement de l'application. Outils: Markdown.

Doctorant & Research Assistant

IRTES-SeT, UTBM

UN MODÈLE DE CONTRÔLE COOPÉRATIF MULTI-AGENT APPLIQUÉ À LA GESTION DE TRAINS DE VÉHICULES

sep. 2013 – fév. 2017

- Développer un modèle multi-agent pour le système de transport
- Élever le concept de virtuel-train pour traiter le convoi de véhicule
- Définir le modèle d'interaction et de communication entre véhicules intelligentes
- Développer une méthode de contrôle coopératif pour la gestion des flux de trafic

Master candidat

BestSea Assembly Institute (BSA), HEU

PROPULSEUR DE UNITÉS FLOTTANTES DE PRODUCTION, STOCKAGE ET TRANSFERT (FPSO)

oct. 2010 – mar. 2013

- Établir le modèle de simulation du système de navire d'amarrage, lequel comprend le navire, le système d'amarrage et l'environnement marin
- Implémenter Unscented Kalman Filter et un contrôleur non linéaire

Compétences et expertise

Programmer C/C++, JAVA, Python, QML, JavaScript

Outils Git, LaTeX, Matlab, Qt, UML, SUMO

Langues Chinois (Maternelle), Anglais (Compétence professionnelle), Français(Intermédiaire)

Autre TensorFlow, Gazebo, ROS

Formation

Self-driving Car Engineer, Udacity

sep.2021

Machine Learning, Coursera

mai.2020

Motion Planning for Self-Driving Cars, Coursera

avr.2020

Université de technologie Belfort-Montbéliard(UTBM)

Belfort, France

DOCTORANT EN INFORMATIQUE

oct. 2013 - fév. 2017

- Thèse: *Un modèle de contrôle coopératif multi-agent appliqué à la gestion de trains de véhicules*

Harbin Engineering University(HEU)

Harbin, Chine

MASTER EN THÉORIE DU CONTRÔLE ET TECHNIQUE DE CONTRÔLE

oct. 2010 - mar.2013

- Projet fin d'étude: *Recherché sur l'amarrage de position assisté par propulseur*

LICENCE EN DETECTION, NAVIGATION AND CONTROL TECHNOLOGY

sep. 2006 - jui.2010

- Projet fin d'étude: *Développement d'un système de manette de commande de mouvement de navire*