INGÉNIEUR ROBOTIQUE · SYSTÈMES EMBARQUÉS

17 rue Adolphe Laberte 51100 Reims

🛘 (+33) (0)6 04 18 24 28) | 💌 quentin.brateau@ensta-bretagne.org | 🎁 teusner.github.io/portfolio | 🖸 Teusner | 🛅 quentinbrateau

ICUBE & GIPSA-LAB 9 juin 2021

ICUBE, STRASBOURG, FRANCE GIPSA-LAB, GRENOBLE, FRANCE

Candidature de Thèse: Navigation évenementielle d'un drone en environnement sombre

M. Nicolas Marchand, M. Sylvain Durand,

A propos de moi

Je suis Quentin Brateau, élève ingénieur à l'ENSTA Bretagne, Ecole Nationale Supérieure de Techniques Avancées de Bretagne, basée à Brest. Je serai diplomé en septembre ingénieur en Robotique Mobile. Je suis actuellement en contrat de professionnalisation avec l'entreprise Forssea Robotics pour cette dernière année de formation. Cette expérience professionnelle m'a permis de découvrir la robotique industrielle dans une start-up, et de maitriser ROS et Gazebo afin de réaliser un simulateur pour leur ROVs.

Pourquoi Moi?____

Etant futur ingénieur roboticien, spécialisé dans la robotique mobile, ce sujet de thèse s'inscrit parfaitement dans la continuité de ma formation. De plus, j'ai eu l'opportunité de faire parti de l'équipe de l'eurathlon 2019-2020 de l'ENSTA Bretagne, concours dans lequel des drones aériens et des drones terrestres collaborent pour cartographier un milieu endommagé. Cette année, j'ai aussi pu diriger un projet industriel soutenu par Forssea Robotics dans lequel un drone devait attérir de manière autonome sur un robot terrestre en mouvement. Je suis donc très familier avec le fonctionnement et le contrôle classique des drones.

Finissant mon contrat de professionnalisation fin septembre, je serais disponible pour commencer cette thèse début octobre 2021.

Veuillez agréer, Messieurs, l'assurance de ma considération distinguée,

Quentin Brateau

Pièces Jointes :

- Curriculum Vitae
- Lettre de recommandation du professeur Luc Jaulin
- Lettre de recommandation d'Alaa EL JAWAD tuteur de mon projet de fin d'études
- Relevés de notes obtenus à l'ENSTA Bretagne