

CURRICULUM VITAE

IDENTITÉ	CONTACTS	ME TROUVER EN LIGNE
Jérémy Deray Ingénieur Logiciel Navigation Adresse: Carrer del Pistó 1, 2-1 08026 Barcelone, Espagne	     linkedin.com/in/jeremiederay +34.693.24.45.38 deray.jeremie@gmail.com jeremie.deray activis	

MAÎTRISE DES SUPPORTS	LANGAGE
C++ - Python - Git - ROS - Gazebo - Linux - Docker - QtCreator - Matlab - OpenCV - PCL - Eigen - Ceres - IpOpt - SLAM - Perception - Fusion-de-Capteurs - Optimisation-Non-Linéaire - Filtre de Kalman - Vision-par-Ordinateur - Contrôle - Unit-Testing - Trello - Agile - Scrum	Français - langue maternelle Anglais - professionnel Espagnol - basique

EXPÉRIENCES PROFESSIONNELLES	ÉTUDES
Ingénieur Logiciel Navigation Depuis Septembre 2014 PAL Robotics - Barcelone, Espagne Développement et maintenance d'une librairie c++/ROS de SLAM et d'algorithmes de reconnaissance de lieux et fermage de boucles pour la cartographie basée Lidar 2D et caméra. Optimisation pour la planification de trajectoires et évitement d'obstacles. Automatisation de la calibration cinématique pour base-mobiles. Calibration de caméra. Unification, maintenance et déploiement de la pile navigation pour robots variés (base-mobile, manipulateur-mobile & semi-humanoïde). Formation et assistance client. Supervision de stagiaires (stage 2ème cycle).	Doctorat Industriel Depuis Février 2015 Institut de Robòtica i Informàtica Industrial, Universitat Politècnica De Catalunya & PAL Robotics - Barcelone, Espagne Localisation et cartographie multi-capteurs pour un robot de service.
Stage de Master \ Maîtrise 6 mois - 2014 PAL Robotics - Barcelone, Espagne Développement logiciel & matériel d'un système multi-capteurs de vision omnidirectionnelle (alt-azimutale complet) pour la localisation topologique d'un robot semi-humanoïde. Interface du système à un casque de réalité virtuelle pour le contrôle à distance.	Master \ Maîtrise 2012 - 2014 Université de Bourgogne - Le Creusot, France Vision par Ordinateur et Robotique - MsCV.
Stage 3 mois - 2013 Le2i UMR CNRS 6306 - Le Creusot, France Comparaison de logiciels de photogrammétrie pour la modélisation 3D dense colorisée de monuments historiques inspecté par drone.	Licence \ Baccalaureat 2011 - 2012 IUT - Le Creusot, France Contrôle Industriel par Vision Artificielle.
	Diplôme Universitaire de Technologie 2009 - 2011 IUT - Le Creusot, France Génie Électrique et Informatique Industrielle.

PUBLICATIONS ET CONFERENCES

- J. Solà, J. Deray, and D. Atchuthan. A micro Lie theory for state estimation in robotics. Technical Report IRI-TR-18-01, Institut de Robòtica i Informàtica Industrial, Barcelona, 2018. Available at <http://arxiv.org/abs/1812.01537>
- J. Deray, J. Sol, and J. Andrade-Cetto. Online joint self-calibration of differential-drive intrinsics and sensor extrinsics with pre-integration. 2018. Under-review
- J. Deray, J. Sol, and J. Andrade-Cetto. Word ordering and document adjacency for large loop closure detection in 2-d laser maps. *IEEE Robotics and Automation Letters*, 2(3):1532–1539, July 2017. Travail présenté à ICRA 2017, Singapour.
- D. Gurung, C. Jiang, J. Deray, and D. Sidibé. Hand Gestures Recognition and Tracking. preprint, HAL-00903898, June 2013

REALISATIONS TECHNOLOGIQUES

Troisième place avec l'équipe **Olympus Mons** au concours organisé par la NASA: Space Robotics Challenge (Centennial Challenges Program) - Juin 2017.

Construction en cours d'une voiture autonome basée Raspberry-Pi