



ADJANOHOUN Aubin Germain

Ingénieur en Robotique et systèmes mécatroniques

✉ aubin.adjanohoun@gmail.com

in Aubin ADJANOHOUN

☎ +33 07 81 58 93 54

🌐 <https://github.com/aubino>

PROFIL

Titulaire d'un Master en Robotique et Perception Artificielle, je suis à la recherche d'une première opportunité dans le monde professionnel. Profondément passionné par la robotique sous toutes ses coutures, je suis prêt à en apprendre plus et à apporter ma pierre à votre édifice.

EXPÉRIENCE PROFESSIONNELLE

Stage de fin d'étude (PFE) : Avril - Septembre 2022.

Développement d'un système d'attelage autonome d'outils à un robot agricole - Détection d'objets par analyse d'images 3D avec fusion de données. INRAE équipe ROMEA, Site des Céseaux, Aubière, 63178

Stage au DMA de l'Université de Sousse: (Eté 2020)

Développement d'un IHM pour robot à câbles. Interface multifonctions sous matlab et transmission de données vers un automate programmable à travers modbus.

COMPÉTENCES

Fusion de données Multi capteurs (Filtre de Kalman, filtre à particule, Filtre à intervalle.)

Perception Artificielle : (Pré-traitement d'image.

Segmentation (DBSCAN, K-means). Traitement d'images : tracking, homographie, modèle sténopé, calibration, stéréoscopie. Traitement de nuages de points. Asservissement Visuel.)

Commande et Contrôle des systèmes (Commande référencée capteur, Asservissements et Régulation, Lois de commandes prédictives et adaptatives.)

Langages de programmation (C, C++, Python et Matlab)

Concepts de programmation (Programmation orientée objet, Gestion de version (Git), Cross-compilation, Environnements Linux et scripting bash, documentation avec doxygen. Intégration continue Avec Github Actions, Jenkins et docker.)

Systèmes embarqués (Programmation de microcontrôleurs Atmel, Microship et STM32, Linux embarqué et électronique numérique.)

Programmation sur ROS (Création de noeuds en Python et C++, Simulations sous Gazebo et Nvidia Isaacsim)

Conception électronique (Sélection et dimensionnement de composants, intégration de capteurs et conception de circuits électroniques (Kicad, Proteus, SnapEDA))

Langues : (Français : Natif, Anglais : Avancé)

Qualités : Prise de décision rapide, dynamisme et proactivité.
Travail en équipe. Force de proposition.

FORMATION

Ecole Universitaire de Physique et d'Ingénierie

Master Robotique et Perception Artificielle.

2021 - 2022 | Clermont-Ferrand, France

Sigma Clermont

Spécialité : Mécatronique (Programme d'échange).

2021 - 2022 | Clermont-Ferrand, France

Ecole Nationale d'Ingénieurs de Sousse

Spécialité : Mécatronique

2019 - 2021 | Sousse, Tunisie

Institut Préparatoire aux Etudes d'Ingénieur de Sfax

Spécialité : Mathématique Physique

2017 - 2019

PROJETS

Simulation d'un manipulateur mobile sous ROS

Robot conçu et programmé sous ROS et GAZEBO. Utilisation de la "Navigation Stack" de ros et Moveit. Détection de cible par Intelligence Artificielle

Module de reconstruction 3D

Reconstruction par caméra stéréo montée sur une Jetson Nano.

Projet de Groupe: Fabrication d'une machine d'un robot de pliage de fils métalliques

Machine de type CNC capable de découper des fils métalliques en motifs de tous genre. Utilisation d'une Arduino UNO et de moteurs pas à pas

Projet de groupe: Conception et Fabrication de robots suiveurs de ligne.

Les programmes ont été écrits suivant une approche séquentielle et sur une autre approche non séquentielle, et tous les programmes écrits from scratch.

INTÉRÊTS PERSONELS

Robotique

Responsable projet dans le club de robotique ENISO Team (mandat 2020-2021)

Échecs

Participation à des compétitions en ligne

Chargé des Communications de l'Association des Etudiants et Stagiaires Béninois en Tunisie

Mandat 2020-2021