

# Curriculum Vitæ de Jérémy Rouot

Jérémy Rouot  
 2 Rue F Sastre,  
 10430 Rosières-près-Troyes, France  
[jeremy.rouot@grenoble-inp.org](mailto:jeremy.rouot@grenoble-inp.org)  
<http://jeremyrouot.github.io/homepage/>  
 Né en 1990 à Langres (France).

## Situations Professionnelles

- 2017 Sep. → . Enseignant-Chercheur en Mathématiques Appliquées** à EPF: École d'Ingénieur-e-s, Troyes, France.  
 Membre associé de l'équipe INRIA McTAO, Sophia Antipolis.  
 Membre projet [PGMO FMJH](#), *Algebro-geometric techniques with applications to global optimal control for Magnetic Resonance Imaging*.
- 2016 Déc. → 2017 Août. Postdoctorant en Mathématiques Appliquées**, équipe Méthodes et Algorithmes pour le Contrôle, Laboratoire d'Analyse et d'Architecture des Systèmes (LAAS), Toulouse, France.  
 Membre du Projet TAMING. <http://taming.laas.fr/>

## Éducation et Diplômes

**Thèse de Doctorat en Mathématiques Appliquées** (2016) Université Côte d'Azur, INRIA Sophia Antipolis.

*Titre* : Méthodes géométriques et numériques en contrôle optimal et applications au transfert orbital à poussée faible et à la nage à faible nombre de Reynolds

*Mots clés* : Géométrie sous-Riemannienne ; Contrôle optimal périodique ; Conditions nécessaires et suffisantes d'optimalité ; Micronageur de Copépode ; Micronageur de Purcell ; Transfert orbital à poussée faible ; Moyennisation en contrôle optimal.

*Directeurs* : B. Bonnard (Université de Bourgogne) et J.-B. Pomet (INRIA Sophia Antipolis)

*Date de soutenance* : 28 Novembre 2016

*Manuscrit* : <http://tel.archives-ouvertes.fr/tel-01472370v2>

<i>Jury</i> :	U. Boscain	DR, CNRS, École Polytechnique	Rapporteur
	E. Trélat	PR, Univ. Paris VI	Rapporteur
	B. Bonnard	PR, Univ. Bourgogne	Directeur
	J.-B. Pomet	DR, INRIA Sophia Antipolis	Directeur
	F. Alouges	PR, École Polytechnique	Examinateur
	P. Bettiol	PR, Univ. Bretagne Occidentale	Examinateur
	R. Epenoy	Ingénieur CNES Toulouse	Examinateur
	M. Tucsnak	PR, Univ. Bordeaux	Examinateur

**Diplôme Ingénieur ENSIMAG** (2013) Modélisation, Calcul et Simulation, **Institut Polytechnique de Grenoble**, Grenoble.

## Activités de recherche

### Communications orales en conférences.

- 2017 Sep.** Conférence, **18th French - German - Italian Conference on Optimization**, Paderborn, Allemagne.  
*Averaging for minimum time control problems and applications*
- 2017 Juillet** Conférence, **New Horizons in Optimal Control**, Porto, Portugal.  
*Sub-Riemannian geometry and swimming at low Reynolds number*

- 2017 Juillet** Conférence, **IFAC 2017 World Congress**, Toulouse, France.  
*Optimal control theory and the efficiency of the swimming mechanism of the Copepod Zooplankton.*
- 2017 Juin** Congrès **SMAI 2017 - 8e Biennale Française des Mathématiques Appliquées et Industrielles**, Ronce-les-Bains, France.  
*Géométrie sous-Riemannienne et nage à faible nombre de Reynolds*
- 2016 Mars** Journées **SMAI-MODE 2016** - Société de mathématiques appliquées industrielles, ENSEEIHT, Toulouse.  
*Contrôle optimal géométrique pour les micro-organismes.*
- 2016 Jan.** Conférence, **10th International Young Researcher Workshop on Geometry**, Mechanics and Control, Institut Henri Poincaré, Paris, France.  
*Geometric and numerical analysis between the Purcell swimmer and the Copepod swimmer*
- 2016 Déc.** Conférence, **55th IEEE Conference on Decision and Control**, Las Vegas, USA.  
*Geometric and numerical approach to the optimal control and efficiency of the Copepod swimmer*
- 2016 Déc.** Conférence, **55th IEEE Conference on Decision and Control**, Las Vegas, USA.  
*Optimal Control of an ensemble of Bloch equations with Applications in MRI*
- 2015 Août** Conférence, **Nonlinear Control and Geometry**, Stefan Banach Center, Będlewo, Poland.  
*Averaging techniques in the time minimal transfer using low propulsion*

## Communications orales lors de séminaires/groupes de travail.

- 2018 Jan.** Séminaire d'Équipe, EPF :École d'Ingénieur-e-s, Troyes, France.  
*Contrôle optimal géométrique et application à la mécanique de la rupture*
- 2017 Juin** Séminaire d'Équipe, Laboratoire de Mathématiques, Université de Bretagne Occidentale, Brest, France.  
*Géométrie sous-Riemannienne et nage à faible nombre de Reynolds*
- 2017 Mars** Séminaire Équipe Méthodes et Algorithmes de Commande, LAAS-CNRS, Toulouse, France.  
*Contrôlabilité locale et application au transfert orbital à poussée faible*
- 2016 Sep.** Rencontres Équipes INRIA McTAO - INRIA Mokaplan, INRIA-Paris, Paris, France.  
*Geometric and numerical optimal control for microorganisms at low Reynolds number*
- 2015 Déc.** Séminaire Doctorants, Institut de Recherche Mathématique Avancée de Strasbourg, Strasbourg, France.  
*Nilpotent approximation in Sub-Riemannian geometry and applications to the Purcell swimmer*
- 2015 Oct.** Séminaire Doctorants, Mathematisches Institut-Universität Basel, Suisse.  
*Nilpotent approximation in Sub-Riemannian geometry and applications to the Purcell swimmer*
- 2015 Mai** 16ièmes Journées de l'École Doctorale Carnot-Pasteur, Université de Bourgogne Franche-Comté, Dijon.  
*Moyennisation en contrôle optimal pour le transfert orbital*
- 2014 Déc.** Séminaire Doctorants, Institut de Mathématiques de Bourgogne, Dijon.  
*Effet de la perturbation lunaire sur la métrique associée au problème de transfert orbital moyenné*
- 2014 Mai.** Séminaire Doctorants, Institut de Mathématiques de Bourgogne, Dijon.  
*Perturbation lunaire et système de trois corps*

## Responsabilités Collectives

- Organisateur du séminaire doctorants hebdomadaire de l'École doctorale Carnot Pasteur, Institut Mathématiques de Bourgogne, 2015-2016.

- Animation des salons et journées portes ouvertes de EPF :École Ingénieur(e)s.
- Membre d'une cellule de réflexion sur les méthodes de pédagogies innovantes pour EPF :École Ingénieur(e)s.

## Activités d'enseignement

- **Enseignant invité**, Chitkara University, Inde, *Cours introductif sur le contrôle optimal et applications à la nage à faible nombre de Reynolds*.
- **Enseignant en mathématiques**, EPF :École Ingénieur-e-s, Troyes, 2016–2017, *Cours en classes préparatoires intégrées pour la 1ère et la deuxième année, cours d'analyse numérique pour la 3ème année* (280h).
- **Vacataire**, INP ENSEIHT, Toulouse, 2016-2017, *Équations aux dérivées partielles Master 1 – Contrôle optimal Master 1*.
- **Moniteur**, Univ. de Bourgogne, Dijon, 2015-2016, *Algèbre Licence 1 - Informatique - Électronique et Licence 1 - Mathématiques* (64h).

## Publications

### Monographie

1. Geometric and Numerical Optimal Control with Application to Swimming at Low Reynolds Number and Medical Resonance Imaging. Springerbriefs (118 pages), *À paraître BCAM Springer Briefs 2018. (2018)*. (avec B. Bonnard, M. Chyba)  
<http://hal.archives-ouvertes.fr/hal-01226734v6>

### Articles soumis

2. Time minimal saturation of a pair of spins and application in magnetic resonance imaging, (2018). (41 pages) (avec B. Bonnard, O. Cots, T. Verron)  
<http://hal.inria.fr/hal-01779377v2>
3. A case study of optimal input-output system with sampled-data control : Ding et al. force and fatigue muscular control model (2018). (22 pages) (avec T. Bakir and B. Bonnard)  
<http://hal.inria.fr/hal-01779349v2>
4. Algebraic-geometric techniques for the feedback classification and robustness of the optimal control of a pair of Bloch equations with application to magnetic resonance imaging. Soumis (2017). (37 pages). (avec B. Bonnard, O. Cots, J.-C. Faugère, A. Jacquemard, J. Rouot, M. Safey El Din, T. Verron)  
<http://jeremyrouot.github.io/homepage/file/mri2017.pdf>

### Articles acceptés dans des journaux avec comité de lecture

5. B. Bonnard, M. Chyba, J. Rouot and D. Takagi, Sub-Riemannian geometry, Hamiltonian dynamics, micro-swimmers, Copepod nauplii and Copepod robot, À paraître dans Pac. J. Math. Ind. 2018 (41 pages).  
<http://hal.archives-ouvertes.fr/hal-01653901v3>
6. P. Bettiol, B. Bonnard, A. Nolot, J. Rouot. Sub-Riemannian geometry and swimming at low Reynolds number : the Copepod case. À paraître dans ESAIM : COCV, 2018 (29 pages).  
<http://hal.archives-ouvertes.fr/hal-01442880v2>
7. P. Bettiol, B. Bonnard, J. Rouot. *Optimal strokes at low Reynolds number : a geometric and numerical study of Copepod and Purcell swimmers*. À paraître dans SIAM J. Control Optim., 2018 (24 pages).  
<http://hal.inria.fr/hal-01326790>
8. P. Bettiol, B. Bonnard, L. Giralardi, P. Martinon, J. Rouot. *The three links Purcell swimmer and some geometric problems related to periodic optimal controls*. Variational methods in Imaging and geometric control, conférence en Novembre 2015, actes publiés dans Radon Series on Computational and Applied Math, vol. 18, de Gruyter, 2017 (27

pages).

<http://hal.archives-ouvertes.fr/hal-01143763v3>

### Articles acceptés dans des livres avec comité de lecture

9. B. Bonnard, H. Henninger, J. Rouot. *Lunar perturbation of the metric associated to the averaged orbital transfer*. Analysis and geometry in control theory and its applications, conférence en juin 2014, actes publiés dans Springer InDam series, vol. 11, 2015.  
<http://hal.archives-ouvertes.fr/hal-01090977v3>

### Articles acceptés de conférence avec comité de lecture

10. J. Rouot, J.-B. Lasserre. *On inverse optimal control via polynomial optimization*. In Proceedings of the 56th IEEE Conférence on Decision and Control, 2017, 721–726.  
<http://hal.archives-ouvertes.fr/hal-01493034v1>
11. P. Bettiol, B. Bonnard, A. Nolot, J. Rouot. *Optimal control theory and the efficiency of the swimming mechanism of the Copepod Zooplankton*. In Proceedings of the 20th IFAC World Congress, Toulouse 2017.  
<http://hal.archives-ouvertes.fr/hal-01387423v2>
12. B. Bonnard, M. Chyba, J. Rouot, D. Takagi. *A Numerical Approach to the Optimal Control and Efficiency of the Copepod Swimmer*. In Proceedings of the 55th "IEEE Conférence on Decision and Control", Las Vegas, 2016.  
<http://hal.archives-ouvertes.fr/hal-01286602v3>
13. B. Bonnard, A. Jacquemard, J. Rouot. *Optimal Control of an Ensemble of Bloch Equations with Applications in MRI*. In Proceedings of the 55th "IEEE Conférence on Decision and Control", Las Vegas, 2016.  
<http://hal.archives-ouvertes.fr/hal-01287290v4>