

Expert en traitement d'images Docteur en informatique

10 ans d'exp	périences
∟⊨≡ present	Ambiant Intelligence SFM, VSLAM, Mapping.
2017 CoPro.	 Ingénieur R & D : Media immersif au sein de l'équipe GoPro Alps Projet de recherche avancée: assemblage pour des rig à 16 cameras (GoPro ODYSSEY). Dev. de logiciels grand public: GoPro Fusion Studio ☑: algorithmes pour l'assemblage des 2 lentilles: mélange, stabilisation vidéo. Dev. de logiciels professionel: produire du relief (3-D) de qualité dans APG ☑.
	optimisation non-linéaire (Ceres-solver), ajustement de faisceaux, S.F.M., 6-D, Multiband blending, développer par le test (TDD), tests unitaires.
2015 Delta Drone 2 ans	 Expert en imagerie : valoriser les données acquises par drone Pilote projet R & D d'inspection automatique du réseau éléctrique EDF par prises de vue aériennes : conception, réalisation, pilotage technique d'équipes distantes (Inde, US). Expert capteurs embarqués : spécifications, veille technologique et qualification des capteurs pour les métiers agriculture, énergie et carrières. Agile/SCRUM, Géométrie projective, optimisation non-linéaire (scipy.optimize), C++, Qt, OpenCv, Magick, Python, numpy, git, linux/gnu.
ENOCLES 5 ans	 Ingénieur de recherche : diagnostiquer et corriger la captation de films en relief Logiciel de correction de défaut de relief en temps réel : conception et correction des algorithmes de traitement d'images Gestion de l'effet de relief avec des focales variables : conception mathématique et implantation d'asservissements automatiques du robot (rig) Vidéo HDR : caractérisation de capteurs et développement d'outils pour la création de vidéos HDR à partir de deux flux vidéo Projet NEVEX Logiciel de post-production relief : conception et implantation de l'interface graphique Protocole réseau : conception et implantation sur plateforme embarquée et mobile (HTML5) Géométrie projective, optique, C++ (GNU/Visual), Linux , Linux embarqué, compilation (toolchain, makefile, autotools), MatLab, Python.
RENAULT Énria 3 ans	Doctorant : stéréovision pour la détection d'obstacles frontaux : application à l'automobile ☐ Calibrage d'un capteur stéréoscopique industriel : étude d'implantation, durée de vie, détéction de defaut, mode dégradé ☐ Détection et segmentation d'obstacles potentiels Suivi de cible en stéréoscopie pour une mesure de vitesse relative précise ☐ C++ (Visual/GNU), MatLab, Python, transfert des algorithmes, diffusion de la connaissance (interne/externe), validations expérimentales.
MIRALab 6 mois	 Ingénieur de recherche : interagir avec les humains virtuels Expression faciales : reconnaissance d'expressions par vision et animation de modèles virtuels. C++ (visual), gestion de projets européens.

2003

Stagiaire : reconstruire avec un cluster de caméras

Mrua Reconsti

Reconstruction 3-D d'objets **couleurs** 🔁 .

Apprentissage de fond, extraction de silhouette et reconstruction 3-D temps-réel

Calibrage couleur, calibrage géométrique, C++, flux vidéo, temps-réel

Diplomes universitaires			
2008	Stéréovision pour la détection d'obstacles		
Doctorat	frontaux : application à l'automobile. 💆 ,		
industriel*	soutenance		
D.E.A.	Imagerie, Vision et Robotique. Mention Bien I.N.P.G.		
2002 Maîtrise	Informatique à l'ufr I.M.A. Grenoble		
2000 D.U.T.	I.U.T d'Informatique - mention Grenoble		



Résumé

Compétences diverses

Anglais

Ecriture de documents **techniques** et d'articles scientifiques ; présentations orales à des conférences et **relations clients** lors de salons internationaux.

Projets personnels

Qualifié pour l'emport de passager en parapente, encadrant universitaire de ski, réalisations graphiques : logos, posters (eg. lebipbip.com), vidéos

Mis à jour en Dec. 2017