

Contact

10 rue des
Arquebusiers
75003, Paris
FRANCE

+33 632508367

nathan.piasco@
gmail.com
[linkedin](#)
[scholar](#)

Né le 12 août 1992

Compétences

VISION PAR ORDINATEUR

indexation d'images
géométrie multi-vues
reconnaissance de
formes

APPRENTISSAGE

supervisé
non-supervisé
auto-supervisé
regression

RÉSEAU NEURONAUX

réseau convolutif
// récurrent
encoder/decoder
GAN

Informatique

LANGAGES DE PROGRAMMATION

Python, C/C++,
Matlab, L^AT_EX

BIBLIOTHÈQUES

Pytorch
Scikit Learn
OpenCV, OpenGL
PCL (Point Cloud
Library)
ROS (Robotic
Operating System)

OS

Linux, Windows,
MacOS

Github : [npiasco](#)

NathanPiasco

Ingénieur - Doctorant en vision par ordinateur

Formation

- 2016 - 2019 **Doctorat - Traitement d'Images** UBFC, Dijon
Sujet : Localisation basée vision à partir de caractéristiques discriminantes issues de données visuelles hétérogènes
- 2014 - 2015 **Master 2** Université Pierre et Marie Curie, Paris
Sciences de l'Ingénieur spécialité Image et Son pour les Systèmes Intelligents
- 2010 - 2015 **École d'ingénieurs diplômés** Polytech Paris-UPMC, Paris
Spécialité Robotique

Expériences professionnelles

- 10/16 - 09/19 **Doctorant** Vibot, ImVIA - LASTIG-IGN lab, 94160 Saint-Mandé
LOCALISATION BASÉE VISION À PARTIR DE CARACTÉRISTIQUES DISCRIMINANTES ISSUES DE DONNÉES VISUELLES HÉTÉROGÈNES :
▷ Réalisation d'un état de l'art exhaustif sur la problématique de la localisation basée vision,
▷ Utilisation d'algorithmes d'apprentissage profond pour la tâche de localisation à partir de données de natures hétérogènes et en conditions difficiles,
▷ Mise au point d'une nouvelle méthode d'estimation de pose précise basé sur une approche géométrique combinée à une représentation apprise de la donnée.
- 10/16 - 09/19 **Enseignant** Ecole d'ingénieur ENSG, 77420 Champs-sur-Marne
EN PARALLÈLE DE MON TRAVAIL DE THÈSE, JE DISPENSE DES COURS À DES ÉLÈVES DE L'ÉCOLE D'INGÉNIEUR ENSG :
▷ Réalité augmentée : introduction aux bases de la réalité augmentée, du traitement d'images à l'augmentation 3D de l'environnement
▷ OpenGL : introduction à la programmation graphique
▷ Python : base de la programmation avec python
- 10/15 - 09/16 **Ingénieur R&D vision** A.I.Mergence : startup spécialisé en robotique, 75013 Paris
RESPONSABLE VISION PAR ORDINATEUR POUR UN PROJET DE ROBOT MOBILE DOMESTIQUE :
▷ Veille technologique sur différents domaines de la vision par ordinateur : navigation, reconnaissance de personnes, tracking, vision multi-caméras, caméras de profondeur,
▷ Développement de modules pour la stéréo-vision, la détection et la localisation d'éléments sémantiques dans un logis,
▷ Optimisation et intégration d'algorithmes sur une architecture embarquée ARM.
- 03/15 - 09/15 **Stage de fin d'études** ONERA, the French Aerospace Lab, 91120 Palaiseau
LOCALISATION GLOBALE COOPÉRATIVE D'UN ESSAIM DE DRONES QUADRI-ROTORS À BASE DE VISION :
▷ Reconstruction de position par stéréo-vision multi-portée,
▷ Fusion de données inertielles/vision,
▷ Mise en place d'une loi de commande d'un essaim de drones,
▷ Expérimentation en conditions réelles sur une flotte de trois véhicules.

Langues

ANGLAIS
Courant

ESPAGNOL
Débutant

Mobilité

Détenteur du permis B

Centres d'intérêts

Réalité augmentée
Robotique
Véhicule autonome

Publications

PEER-REVIEWED JOURNAL

N. Piasco, D. Sidibé, C. Demonceaux, V. Gouet-Brunet, [A Survey on Visual-Based Localization: On the Benefit of Heterogeneous Data](#), *Pattern Recognition, Volume 74*, February, 2018.

PEER-REVIEWED INTERNATIONAL CONFERENCES

N. Piasco, D. Sidibé, C. Demonceaux, V. Gouet-Brunet, [Perspective-n-Learned-Point: Pose Estimation from Relative Depth](#), *British Machine Vision Conference, Cardiff, United Kingdom*, 2019. **Presentation ``Spotlight''**.

N. Piasco, D. Sidibé, V. Gouet-Brunet, C. Demonceaux, [Learning Scene Geometry for Visual Localization in Challenging Conditions](#), *IEEE International Conference of Robotics and Automation, Montreal, Canada*, 2019. **Nominé pour le prix du meilleur papier en vision robotique.**

N. Piasco, D. Sidibé, C. Demonceaux, V. Gouet-Brunet, [Geometric Camera Pose Refinement with Learned Depth Maps](#), *IEEE International Conference on Image Processing, Taipei, Taiwan* 2019.

N. Piasco, J. Marzat, M. Sanfourche, [Collaborative localization and formation flying using distributed stereo-vision](#), *IEEE International Conference on Robotics and Automation, Stockholm, Sweden*, 2016.

PEER-REVIEWED NATIONAL CONFERENCES

N. Piasco, D. Sidibé, V. Gouet-Brunet, C. Demonceaux, [Apprentissage de modalités auxiliaires pour la localisation basée vision](#), *Reconnaissance des Formes, Image, Apprentissage et Perception (RFIAP), Champs-sur-Marne, France*, 2018.

N. Piasco, D. Sidibé, V. Gouet-Brunet, C. Demonceaux, [Localisation Basée Vision : de l'hétérogénéité des approches et des données](#), *ORASIS - Journées francophones des jeunes chercheurs en vision par ordinateur, Colleville-sur-Mer, France*, 2017.