

Steve Tonneau

Post Doctorant - Ingénieur
Animation graphique et Robotique

RECHERCHE - ENSEIGNEMENT

MARS 2015 - (SEPTEMBRE 2016)

LAAS-CNRS, Toulouse, France

Post-Doctorat sur l'ANR Entracte

L'objectif de ces 18 mois est d'adapter les méthodes de planification de mouvements riches en contact développées durant ma thèse à des robots anthropomorphes tels que HRP-2. Cet objectif va de pair avec une montée en compétences sur les méthodes d'optimisation et de contrôle optimal. Du côté de l'animation graphique, coordination d'une collaboration entre le LAAS et l'université d'Edinburgh sur la synthèse en ligne de mouvements de contacts dans des environnements dynamiques.

DÉCEMBRE 2011 - FÉVRIER 2015

IRISA, Rennes, France

Doctorat

Planification de mouvements pour des personnages virtuels en environnements contraints.

L'objectif de cette thèse est d'améliorer l'autonomie de mouvement de personnages 3d pour des applications de type jeux vidéos. Pour ce faire, on cherche à générer automatiquement des animations qui leur permettent d'interagir de manière crédible avec des environnements complexes (sortie de véhicule, escalade...).

DÉCEMBRE 2011 - FÉVRIER 2015

INSA, Rennes, France

Enseignements

- Encadrement de projets étudiants en réalité virtuelle;
- Programmation fonctionnelle (Scheme) - Cours et TPs;
- Bases de données - Cours et TPs;
- Objective Caml - TPs.

EXPÉRIENCE EN INDUSTRIE (3 ANS)

JANVIER 2010 - OCTOBRE 2011

Masa Group, Paris, France

Chef de projet : Virtual Worlds

Projet Form : Animation automatique d'agents virtuels grâce au middleware MasaLife. Intégration avec le système d'animation Morpheme ainsi que l'outil de pathfinding AI.implant pour des démonstrations techniques.

JUILLET 2008 - DÉCEMBRE 2009

Masa Group, Paris, France

Ingénieur R&T - Modélisateur

Projet Brain : MiddleWare d'intelligence artificielle pour les serious games (simulations d'entraînement).

- Architecte de la base de connaissances des agents et d'un outil d'analyse du terrain;
- Opérations de maintenance sur le moteur décisionnel;
- Créations de bibliothèques de comportements pour différentes démonstrations.

📍 3 rue Paul Dupin, 31500 Toulouse, France
☎ +33 (0) 671303668
✉ stevetonneau@hotmail.fr
🌐 stevetonneau.fr

FORMATION

- 2005 - 2008 **Diplôme ingénieur informatique**
INSA, RENNES, FRANCE
- 2005 - 2008 **Master "Game design and Development"**
SEMESTRE À L'ÉTRANGER
RIT, Rochester, USA - games.rit.edu
- 2003 - 2005 **Mathématiques et informatique**
DEUG MIAS
Université Montpellier II, France

COMPÉTENCES INFORMATIQUES

- MOTEURS Unity 3d, Morpheme, ODE, Bullet
- LANGUAGES C++, Java, C#, Prolog, Lua, Scheme, O-Caml
- DONNÉES PostgreSQL, PostGIS
- VERSION GIT, SVN

LANGUES

- ANGLAIS fluent
- PORTUGAIS bon
- ESPAGNOL scolaire

PUBLICATIONS

- CONF. **Task efficient contact configurations for arbitrary virtual creatures.**
[Tonneau](#), Pettré et Multon
Graphics interface 14, conference
- CONF. **A Reachability-based planner for sequences of acyclic contacts in cluttered environments.**
[Tonneau](#), Mansard, Park, Manocha, Multon et Pettré
submitted to ISRR '15
- JOURNAL **Using task efficient contact configurations to animate creatures in arbitrary environments.**
[Tonneau](#), Pettré et Multon
Computers & Graphics vol 45