

**2022****THALES (78). Expert I.A. et algorithmes**

Roadmap I.A. à 5 ans. Cadrage dynamique d'un agent en apprentissage par renforcement, appliqué à l'exploration de cartes par des drones. Clustering pour la détection de zones urbaines

**2021
2017- 2019****SAFRAN (78). Missions via sociétés intermédiaires. Consultant R&D en I.A.**

Planification de chemin et ordonnancement multi-agent avec coordination au moyen d'un modèle en programmation par contraintes. Application à des véhicules autonomes tout-terrain, un avion VTOL et des drones

2016 - 2017**Institut VEDECOM (78). Chercheur sénior en I.A.**

Reconfiguration dynamique de l'architecture logicielle d'un véhicule autonome au moyen de règles d'inférence. Organisation d'un atelier « I.A. & Véhicule à conduite déléguée » et rédaction d'un livrable de 160 pages. Participation à #FranceIA

2012 - 2015**INRIA Rocquencourt (78). Chercheur contractuel**

Equipe LIFEWARE. Empaquetage en programmation par contraintes

Equipe RITS. Relaxation du code de la route en situation d'urgence avec une ontologie. Auto-évaluation des capteurs avec une ontologie. Arbitrage. Planification de chemin dynamique & communication V2V pour des véhicules autonomes simulés

2009 - 2011**CEA-LIST, Robotics Lab. (92). Ingénieur-chercheur**

Chef de projet pour la DGA lors de la compétition de robotique CAROTTE. Planification d'actions pour contrôler un robot mobile avec pince & bras.

2007 - 2009**OPTIMIA (75). Projet d'entreprise**

Proposition d'un algorithme pour modifier un emploi du temps suite à la survenue d'un aléa de dernière minute. Recensement de prospects. Rédaction d'un business plan. Hébergé à l'incubateur de Télécom ParisTech

2003 - 2008**AXLOG Ingénierie (94). Directeur scientifique**

Rédaction de propositions, avant-vente, recrutement

Chef de projet pour la DGA (simulation d'une patrouille d'avions de chasse autonomes devant détruire une cible en territoire ennemi) et pour EUROCOPTER (portage d'un système à base de connaissance de réparation de pales d'hélicoptères)

Consultant pour THALES

1998 - 2003**PACTE NOVATION (92). Responsable du pôle Optimisation combinatoire**

Chef de projet pour ADP (timetabling dans un aéroport, affectation de groupes d'avions à des aérogares, tous deux en programmation par contraintes) et EUTELSAT (location de la fréquence de transpondeurs sur des satellites)

Consultant pour TRAPIL, EUROCONTROL, EDF/GDF, ALCATEL-ALSTOM et la Commission Européenne. Encadrement de 11 étudiants de M2 en stage

1997 - 1998

IBM ex-ILOG (94). Consultant en optimisation

Ordonnancement des campagnes de test de produits cosmétiques

1994 - 1996

ROBOTICS RESEARCH HARVESTING, Redwood city, Californie. **Développeur**

Simulation d'un robot autopropulsé devant retrouver un astronaute en difficulté autour d'une station spatiale (pour le NASA Johnson Space Center). Plans universels.

Enseignement

540 heures de cours et T.P. Planification d'actions, programmation par contraintes, programmation linéaire et mixte, systèmes à base de connaissance, LINUX, C, LISP

Pour : Ecole Centrale de Paris, Télécom ParisTech, ENSTA ParisTech, EPITA, ESIGELEC, IFP School, I.A. School, Université Paris 9, formations dans l'industrie (Pacte Novation, IBM ex-ILOG, INGENIA, COGNITECH)

Compétences informatiques

Langages C, C++, Java, Python, Lisp, Prolog, Ada, Pascal, Fortran, Assembleur 6502, OWL / SWRL, HTML / CSS / XML, SmallTalk, NetLogo

Solveurs CPLEX CP Optimizer, GECODE, CHOCO, MiniZinc, OPL, RULES, CLIPS, JESS, PROVER iLock, PROTÉGÉ

Environnements graphiques OPENCV, ILOG VIEWS, X / Motif, GKS

Gestion de flux de données RTMAPS

Systèmes d'exploitation Windows (10, 7, XP, 2000, NT), Linux (k- / Ubuntu), Unix (Solaris, AIX), VAX VMS

Formation

Post-doctorat (5 ans) Knowledge Systems Lab., Stanford, Californie

Planification d'action embarquée sur un robot mobile, et architecture cognitive

Modèle de la notion de motivation au sein d'un agent autonome

LORIA, INRIA Grand Est Nancy, France

Institute for C.S. – FORTH, Héraklion, Grèce

Fraunhofer Institute – IAIS, près de Bonn, Allemagne

Doctorat Télécom ParisTech, Dépt. Informatique & réseaux

Critères de vérité en planification, mention Très honorable

DEA IARFAG, Ponts ParisTech & université Paris 6

Ingénieur Diplômé de l'Ecole Centrale de Paris

Divers

Langues Anglais (bilingue), allemand (scolaire) et grec (notions)

Bourses CIFRE, Lavoisier, ERCIM

Reviewer Avignon'89, ECP'97, ECAI'04, ANR'11, IJARS'12, ETPS'13, IoT Journal (13, 16), APIA (15-21), IV (16-20), CNIA'16, IEEE IV Journal (16, 20, 21)

Publications H-index = 11. Chapitres de livres (1), journaux internationaux (1), conférences inter- / nationales (14), ateliers inter- / nationaux (20)

2003 - 2019
2005

Membre élu du conseil d'administration de l'Association Française pour l'I.A. (AFIA)
Examineur au jury de thèse de doctorat d'Elodie Chanterly

Loisirs

Photographie : streetphoto, portrait, reportage <http://philippe-morignot.com>

Piano : classique et jazz (ragtime, boogie-woogie, blues)

Permis bateau côtier, brevet élémentaire de plongée, marche rapide