

Cyril ROUSSILLON
10, rue Comby
31500 TOULOUSE

Né le 19 mars 1984

Tél.....06 08 37 93 24
E-Mail...cyril.roussillon.2007@asso-supelec.org



Objectif : Thèse de doctorat en Robotique

Ingénieur double-diplôme intéressé par la robotique et l'intelligence artificielle

Expérience

- 2009-2011** LAAS/CNRS, groupe RIS (Robotique et InteractionS) (Toulouse, 31)
2 ans • Doctorant en Robotique : Modélisation d'environnement par un ensemble de véhicules autonomes.
- 2009-2011** INSA, dpt GEI (Génie Electrique et Informatique) (Toulouse, 31).....
2 ans • Doctorant chargé d'enseignement Informatique (BAC+1 à BAC+4) : Ada, Automates, Prolog, C.
- 2008-2009** LAAS/CNRS, groupe RIS (Robotique et InteractionS) (Toulouse, 31)
1 an • Ingénieur d'études : travail sur le PEA TAROT en collaboration avec Thales (Dpt Robotique).
• Adaptation et évolution d'une bibliothèque de SLAM long terme pour des images panoramiques.
- 2007** Thales Underwater Systems, dpt EGS (Etudes Générales Sonar) (Brest, 29).....
7 mois • Conception d'une chaîne d'identification d'objets en vidéo pour un sous-marin autonome.
- 2006** LAAS/CNRS, groupe RIA (Robotique et IA) (Toulouse, 31)
2 mois • Bibliographie, conception et développement de l'évolution d'un algorithme de suivi visuel.
- 2005** Schrader S.A.S., service Production et service R&D (Pontarlier, 25).....
2 mois • Surveillance et entretien d'une chaîne de production automatique ; CAO 3D (*Inventor & Catia*)
- 2004-2007** Cours de soutien scolaire (collège à BAC+2) : Informatique, Electronique, Maths, Sc. Physiques.

Formation

- 2006-2008** Georgia Institute of Technology – GeorgiaTech Lorraine (Atlanta, USA – Metz, 57)
Master of Science in Computer Science (cours orientés robotique et traitement du signal).
Projets • *Architecture hybride réactive-délibérative pour robot autonome* (Autonomous Robotics, C++).
• *Reconnaissance des émotions dans le langage parlé* (Human-Robot Interaction, C++).
• *Contours actifs basés sur le gradient* (PDE's for computer vision, C++).
- 2004-2007** SUPÉLEC (École Supérieure d'Électricité) (Metz, 57)
Cursus Ingénieur, option IIC (Informatique et Ingénierie de la Connaissance).
Projets • *Navigation d'un robot autonome à partir d'amers visuels* (C++ Linux).
• *Vie artificielle (algorithmes génétiques, réseau, calcul distribué)* (Lisp, Lispworks/SBCL).
- 2002-2004** Classe préparatoire MPSI-MP*, spécialité Informatique (Lycée V. Hugo, Besançon, 25)
Projets • *Reconnaissance de formes et prévision par réseaux neuronaux* (C++, C++Builder).
- 2002** Baccalauréat Scientifique, spécialité Math, Mention Bien (Lycée X. Marmier, Pontarlier, 25)
Projets • *Implémentation complète de l'algorithme JPEG* (Pascal, Delphi).

Compétences

- Langues** Anglais (courant : TOEIC 990/990, séjour de 5 mois aux USA) ; Espagnol (bonnes notions).
- Informatique** Programmeur expérimenté, bonnes connaissances en réseaux et OS (Windows & Linux)
• *Maîtrise de C/C++* (Linux, Visual Studio, C++Builder) ; *Bonne connaissance de Java, Lisp, Pascal*.
• *Connaissance de .NET (C#/C++)*, Caml, Prolog, UML, XML, OpenGL, HTML, SQL, Perl, ASM.
- Électronique** Bonnes connaissances générales (numérique et analogique) : conception, réalisation
• Microcontrôleurs PIC (ASM & C) ; simulation & PCB (Proteus, Protel, Eagle).
- Autres outils** • *Bureautique* (Word, Excel, PowerPoint, L^AT_EX, OpenOffice) • *Scientifique* (Mathematica, Matlab)

Renseignements complémentaires

- Implication dans la vie associative de Supélec (président du Club de Robotique, membre du Rézo et de la JE).
- Finaliste du *Concours National Individuel d'Informatique* Prologin (Épita).
- Loisirs : nihon tai jitsu, badminton, randonnée, escalade, VTT, ski, photographie, développement logiciel.
- Détenteur du **permis voiture** et de l'**AFPS** (Attestation de Formation aux Premiers Secours).