



LÉO
BAUDOUIN

Ingénieur
Informatique

11 Lieu dit Les baraques
63290 Limons

☎ 06 49 95 08 04

✉ baudouin.leo@gmail.com

🌐 lbaudouin.fr

🌐 lbaudouin

🌐 lbaudouin

Permis B, 29 ans

Infomatique

Langages **C++**, **QML**, Bash
C, Python, Java

Outils **Qt**, Git, SVN
CMake, Doxygen

Web HTML, JS, AngularJS
Bootstrap, PHP

Embarqué **Linux**, Yocto

Autres Matlab, L^AT_EX, SQL

Langues

Anglais Lu, parlé, écrit
TOIEC : 905

5 mois en Nouvelle-Zélande

Espagnol Lu

Japonais Notions

1 mois au Japon

Divers

Domotique

Régulation de température à l'aide
de Raspberry-pi

Intérêts

Robotique, nouvelles technologies,
informatique embarquée

Projets personnels

Développement de logiciels libres
pour Linux et Windows,
Menuiserie amateur

Vie associative

Membre du réseau Parrain Linux,
Webmaster

Sports

Volley-ball, Natation

Activités professionnelles

- Déc. 2014 – **Étude & développement**, *Modis*, Clermont-Ferrand.
Aujourd'hui
— Développement d'applications lourdes C++/Qt (desktop) avec IHM
— Applications mobiles C++/Qt/QML (Android, iOS)
— Création de distributions Linux dédiées (Yocto)
— Mise en place d'un banc de test (logiciel et interface)
- Mars 2012 – **Doctorat**, *Institut Pascal*, Clermont-Ferrand, Robotique mobile.
Déc. 2014 *Multi-Robots mapping/localisation and navigation using omnidirectional vision*
— Création d'outils de calibration en C++/Qt et OpenCV
— Prototypage d'algorithmes scientifiques sous MatLab
- Sept. 2011 – **Stage Ingénieur**, *Massey University*, Palmerston North, Nouvelle-Zélande.
Janv. 2012 *Mise en place de la commande d'un bras hydraulique*
- Fevr 2011 – **Stage Recherche**, *JRL & LAAS*, Tsukuba, Japon & Toulouse, France.
Août 2011 *Real-time Replanning Using 3D Environment for Humanoid Robot*
— Génération de trajectoires en environnement contraint pour HRP-2
— Optimisation d'algorithmes C++
- Juil.-Août 2010 **Stage Technique**, *LASMEA*, Clermont-Ferrand.
Évitement d'obstacles pour robot mobile de type Khepera III

Activités d'enseignement

- 2014–2017 **Module d'aide à la programmation**, *École doctorale SPI*, Clermont-Ferrand.
Ateliers de découverte des outils informatiques sur deux jours :
— Git / CMake / Qt / GDB
— Linux / Bash
— Latex / Doxygen / Gnuplot
— Discussions autour des outils : Jenkins, Docker, Bootstrap, AngularJS, Redmine, Wiki, ...
- Jan.-Mars 14 **TD/TP Environnement informatique**, *IUT*, Clermont-Ferrand.

Formation

- 2012–2014 **Doctorat**, *Institut Pascal*, Clermont-Ferrand, Robotique mobile.
Voir Activités professionnelles
- 2013–2014 **Formation doctorale**, *Institut Pascal*, Clermont-Ferrand.
Méthodes d'enseignement / Défi de l'évaluation
- 2010–2011 **Master recherche**, *Double cursus IFMA-Université Blaise Pascal*, Clermont-Ferrand, Informatique et Système.
Mention bien
- 2008–2012 **Formation ingénieur IFMA**, *Institut Français de Mécanique Avancée*, Clermont-Ferrand, Option mécatronique.
Président du club informatique et du club robotique
- 2006–2008 **Classe Préparatoire PTSI-PT**, *Lycée Louis Armand*, Poitiers.
Baccalauréat S, sciences de l'ingénieur : mention bien

Publications

- 2014 **Robotique mobile**.
— **Multi-modal sensors path merging**
L. Baudouin, Y. Mezouar, O. Ait-Aider et H. Araújo
Int. Conf. on Intelligent Autonomous Systems (IAS'13)
- 2011 **Robotique humanoïde**.
— **Fast Humanoid Robot Collision-Free Footstep Planning Using Swept Volume Approximations**
N. Perrin, O. Stasse, L. Baudouin, F. Lamiroux et E. Yoshida
IEEE Transactions on Robotics (TRO'11)
— **Real-time Replanning Using 3D Environment for Humanoid Robot**
L. Baudouin, N. Perrin, T. Moulard, O. Stasse, E. Yoshida et F. Lamiroux
IEEE Int. Conf. on Humanoid Robotics (Humanoids'11)
— **Real-time Walking Path Planning with 3D Collision Avoidance**
L. Baudouin, N. Perrin, T. Moulard, O. Stasse, E. Yoshida et F. Lamiroux
IEEE Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (Workshop IROS'11)
— **Sound and fast footstep planning for humanoid robots**
N. Perrin, O. Stasse, L. Baudouin, F. Lamiroux et E. Yoshida
IEEE Int. Conf. on Humanoid Robotics (Workshop Humanoids'11)