

David Leblanc

david.leblanc@shyrobotics.com

Systemes embarqués, robotique

<http://aquatis.esiea.fr>

<http://trousseaoutils.com>

<http://shyrobotics.com>

CURSUS

2006-2011	Ecole d'ingénieurs en informatique, électronique, automatique	ESIEA, Paris & Laval
2004-2006	Baccalauréat STI génie électronique	Lycée Jean Perrin, Saint Ouen l'Aumône

EXPERIENCES PROFESSIONNELLES

2011 – 9 mois (Fin : Nov11)	Optimisation d'un algorithme de pistage de cibles pour un système de veille panoramique infrarouge	THALES, Elancourt, France
2010 - 2 mois	Optimisation d'un logiciel de navigation sous-marine par hybridation des informations vidéo stéréo et centrale d'attitude	GESMA, DGA, Brest, France

QUELQUES PROJETS

2008-2011	Drone sous-marin (Concours SAUC-E '10) : <ul style="list-style-type: none">- Création et management du projet, gestion des 14 membres- Architecture logicielle embarquée et séquenceur de mission (lang. UML + C)- Système de communication exploitant Ethernet, TTL, UART, CAN, RS232 (lang. C)- Développement d'une API pour centrale d'attitude et moteurs sur dsPIC (lang. C) Publication scientifique : « Aquatis : The ESIEA's Autonomous Underwater Vehicle for the 2010 Student Autonomous Underwater Competition-Europe (SAUC-E) competition », dans <i>International Journal of Maritime Engineering, Transactions of the Royal Institution of Naval Architects</i> , 2010
Mai 2007	Générateur d'itinéraires pour promeneurs : <ul style="list-style-type: none">- Algorithme glouton parcourant un graphe (lang. Java)
Décembre 2007	Interrupteur à ultrasons : <ul style="list-style-type: none">- Conception électronique et traitement du signal
2006	Simulateur d'évolution d'êtres vivants (selon la théorie de Darwin) : <ul style="list-style-type: none">- Générateur d'algorithme décrivant le comportement d'une créature selon une démarche d'apprentissage par l'erreur

CENTRES D'INTERET

Association	Secrétaire général de l'association de robotique DTRE (2010)
--------------------	--