



LÉO BAUDOUIN

Ingénieur Informatique

11 Lieu dit Les baraque
63290 Limons

06 49 95 08 04

baudouin.leo@gmail.com

lbaudouin.fr

[in/lbaudouin](https://www.linkedin.com/in/lbaudouin)

[fb/lbaudouin](https://www.facebook.com/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 – 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 – Déc. 2014
- Doctorat, Institut Pascal, Clermont-Ferrand,** Robotique mobile.
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 – Janv. 2012
- Stage Ingénieur, Massey University, Palmerston North, Nouvelle-Zélande.**
Mise en place de la commande d'un bras hydraulique
- Fevr 2011 – Août 2011
- Stage Recherche, JRL & LAAS, Tsukuba, Japon & Toulouse, France.**
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. Lamiraux 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. Lamiraux
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. Lamiraux
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. Lamiraux et E. Yoshida
IEEE Int. Conf. on Humanoid Robotics (Workshop Humanoids'11)