

Emmanuel Battesti

Ingénieur robotique, vision & fusion de données



• ADRESSE

36 rue de Picpus, 75012 Paris, tél: 06-12-25-45-23
[emmanuel.battesti \(at\) gmail com](mailto:emmanuel.battesti@gmail.com)
35 ans - Permis de conduire B

• EXPERIENCE PROFESSIONNELLE

- En poste - Février 2010 à Mars 2012 | **ENSTA ParisTech**, Paris.
Ingénieur de recherche en robotique cognitive.
- Module de génération de trajectoires et de planification pour une voiture autonome en collaboration avec la société Renault,
- Solution de navigation pour robots mobiles basée sur la vision (**VSlam**), en partenariat avec la société **Gostai**,
- Programmation en C++ et Urbi sous Linux.
- Participation au concours "**Défi Carotte**",
- Encadrement d'un stagiaire.
- Novembre 2007 à Décembre 2009 | **IEF**, projet **LOVe**, Orsay (91).
Ingénieur de recherche en fusion de données sur un projet de reconnaissance de piétons par un véhicule.
- Programmation en C/C++,
- Recherche et comparaison d'algorithmes de fusion de données et de traitement d'images.
- 2006-2007 | **Tour du monde.**
- Novembre 2003 à Octobre 2006 | **Imasys**, Suresnes (92).
Ingénieur d'application dans le domaine de l'imagerie industrielle et scientifique.
- Solutions technologiques avant-vente et après-vente sur les produits d'imagerie,
- Formateur en "Théorie de l'Imagerie et de la Vision" une journée par mois,
- Responsable de la gestion du site web et de la campagne publicitaire Adwords.
- Octobre 2001 à Juin 2003 | **Johnson Controls**, Osny (95).
Ingénieur intégration et validation de l'outil de diagnostic Clip pour les véhicules de la marque Renault.
- Octobre 2000 à Septembre 2001 | **SAGEM Urd Veilles et Caméras thermiques**, Argenteuil (95).
Ingénieur essais en vol d'un système de veille et de poursuite infrarouge sur le Rafale (OSF).
- Mars à Août 2000 | **Laboratoire Régional des Ponts & Chaussées**, Strasbourg.
Stage ingénieur - Reconnaissances d'objets dans des bases de données d'images routières.
- Recherche, Algorithmique, Traitement d'images avec Khoros, programmation Unix C.
- Utilisation de méthodes d'indexation d'images par leur contenu.
- Hiver 2000 | **Institut de Mécanique des Fluides**, Strasbourg.
Projet personnel - Développement d'un système d'analyse de mouvement d'une bille dans un liquide.
- Juillet 1998 | **ENST**, Ecole Nationale Supérieure des Télécommunications, Paris.
Stage ingénieur - Détection de contours sur des images tridimensionnelles,

• FORMATION

- 1997/2000 | **Ecole Nationale Supérieure de Physique de Strasbourg**. Diplôme d'ingénieur,
Option de dernière année : Acquisition et Traitement d'Images.

• IMAGERIE

- Caméras | JAI, Pulnix, Atmel, AVT
Cartes d'acquisition | DALSA Coreco : Famille X64, PC2Vision
Logiciels | RTMaps, OpenCV, SFML, Urbi.
Matériels | Robot Pioneer 3, Formateur en système d'éclairages et optiques industriels

• INFORMATIQUE GENERALE

- Langages | C/C++, STL, Boost, Urbi, Unix Shell, Matlab,
OS | Windows Seven, XP, Linux Fedora,
Logiciels | Visual Studio 2008, Eclipse, CMake, SVN.

• LANGUES

- Anglais | Lu, Parlé, écrit
Espagnol | Notions