

FLORIAN POUTHIER | CV

»» Doctorant en automatique à ICube Strasbourg et GIPSA-lab Grenoble ««



- » **Thèse:** Navigation événementielle d'un drone en environnement sombre
- » **Domaine:** Robotique, Électronique embarquée, Automatique avancée
- » **Outils:** Git, MATLAB & SIMULINK, ROS, L^AT_EX, Terminal
- » **Langues:** Anglais (TOEIC janv. 2019 : 800/990, niveau B2), Espagnol B2
- » **Loisirs:** VTT nature, course à pied, bricolage électronique

Thèse doctorale en automatique (en cours) (ICube (67) - GIPSA-lab (38)) 2021 - 2024

- » Financement par crédits ANR (Dark-NAV) - Thèse dirigée par Nicolas MARCHAND (GIPSA-lab)
- » Encadrant contractuel de travaux pratiques en automatique à Télécom Physique Strasbourg

Collaboration scientifique internationale (BUAP (Puebla, Mexique)) juin 22-mai 23

- » Projet ECOS (TOBACCO) - Collaboration avec J. Fermi GUERRERO CASTELLANOS (BUAP)
- » Mise en oeuvre d'algorithmes de contrôle et d'estimation ciblés drones

Projet de Fin d'Études (ICube Strasbourg (67)) mars-août 2021

- » Navigation événementielle d'un drone en environnement sombre
- » Proposition d'une nouvelle loi de commande et développement d'un paquet ROS

Projet de parcours Systèmes embarqués (INSA Strasbourg (67)) sept.-déc. 2020

- » Développement d'une stratégie de déplacement en essaim de 2 mini rovers
- » Plateforme électronique, programmation Python (*DroneKit*), comm. *MAVlink* et firmware *ArduPilot*

Projet de Recherche Technologique (INSA Strasbourg (67)) sept.-déc. 2020

- » Développement d'un système de redondance pour deux autopilotes sur drone d'endurance
- » Réalisation électronique et stratégie de redondance par lecture de trames *MAVlink*

Membre et président de club robotique (Club Robotique INSA Strasbourg) 2016 - 2020

- » Spécialisation en électronique : design de PCB, programmation de micro-processeurs
- » Initiation des nouveaux membres aux concepts généraux de la robotique

Master IRIV - Automatique et Robotique (Télécom Physique Strasbourg) 2020 - 2021

- » Modélisation, identification, simulation et commande de systèmes robotiques
- » Modélisation, synthèse et programmation de loi de commande par vision

Ingénieur en Génie Électrique (INSA Strasbourg) 2016 - 2021

- » Compétences techniques en informatique, automatique, électronique et électrotechnique
- » Étude, modélisation, conception, instrumentation et mise en oeuvre de systèmes embarqués

Semestre d'échange international en Argentine (ITBA, Buenos Aires) fév.-juil 2019

- » Méthodes numériques d'optimisation de problèmes et réseaux de neurones
- » Contrôle de systèmes électroniques et notions d'électrotechnique

EXPERIENCE

FORMATION