

# 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 - depuis  
Février 2010 | **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'algorithme 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

