

Olivier Kermorgant

5 rue Legraverend – 35000 Rennes

☎ 06 68 67 59 25

✉ olivier.kermorgant@yahoo.fr

né le 6 octobre 1981 à Rennes

Doctorant en Robotique

Doctorat

2009–2011 **Doctorat en traitement du signal**, INRIA Rennes–Bretagne Atlantique, France.
“Fusion d’informations multi-capteurs en asservissement visuel”

Laboratoire Projet Lagadic, sous la direction de François Chaumette

Publications

2011 **Combining IBVS and PBVS to ensure the visibility constraint**,
O.Kermorgant, F. Chaumette, IROS’11, San Francisco, USA.

2011 **Avoiding joint limits with a low-level fusion scheme**,
O.Kermorgant, F. Chaumette, IROS’11, San Francisco, USA.

2011 **Multi-sensor data fusion in sensor-based control: application to multi-camera visual servoing**, *O.Kermorgant, F. Chaumette*, ICRA’11, Shanghai, China.

2010 **A new sensor self-calibration framework from velocity measurements**,
O.Kermorgant, D. Folio, F. Chaumette, ICRA’10, Anchorage, Alaska, USA.

Enseignement

2010 **Robotique**, 32h (TP), INSA Rennes.

2010 **Systèmes automatisés**, 16h (TP), INSA Rennes.

2009 **Statistiques descriptives**, 60h (TD), L1 Économie, Université de Rennes 1.

2009 **Optimisation**, 12h (TD), L1 AES, Université de Rennes 1.

Expérience professionnelle

2006–2007 **Ingénieur de Recherche**, 2 ans, ArcelorMittal R&D, Metz, France.

Conception, prototypage et implantation de commandes de processus industriels

Modélisation statistique, apprentissage en ligne

Planification expérimentale pour simulations numériques

Formation

2001–2004 **Ingénieur de l’École Centrale Paris**.

Compétences

Sciences Automatique, traitement du signal, robotique, vision par ordinateur, modélisation

Langues Anglais (courant), Espagnol (scolaire), Mandarin (notions)

Langages Python, C++/Qt, Eclipse, Matlab/Simulink, Maple

Intérêts

Musique Trombone à coulisse (membre du big band de l’université de Rennes 2)

Sport Voile (moniteur de croisière, équipier de régata)

Autres Officier de réserve de la Marine Nationale