

Jean-Bernard Hayet

13, avenue Albert Bedouce
Appartement 5
31400 Toulouse
☎ (+33) 534-31-61-96 (*domicile*)
☎ (+33) 561-33-63-54 (*bureau*)
Jean-Bernard.Hayet@ensta.org
<http://www.laas.fr/~jbhayet/>

26 ans, célibataire
Dégagé des obligations militaires

Expériences professionnelles

Développement

- 200-2003** Fonctionnalités visuelles pour la navigation d'un robot mobile
Développement de diverses fonctionnalités de perception (et notamment de vision) pour la navigation d'un robot mobile.
Implémentation temps-réel d'algorithmes de détection d'amers, de reconnaissance et de localisation.
Plate-forme : robot **DILIGENT** de type Xr4000 (Nomadic) à 2 processeurs PII, tournant sous Linux. Capteurs utilisés pour la navigation : odométrie, laser, vision.
Développement en C sous GenOM.
- 1998** Base de données : conception et réalisation pour PSA d'un logiciel de gestion de questionnaires.
Développement sous Access 2.0

Recherche

- 1999-2003** **Thèse** dirigée par Michel Devy et Frédéric Lerasle. A visé à donner à un robot mobile (de type guide de musée) des capacités visuelles, en termes de détection, de reconnaissance, de localisation sur des amers, et de navigation du robot au long cours ;
- 2000-2001** **Stage de recherche** au Beckman Institute (University of Illinois at Urbana-Champaign)
Dans le cadre d'une collaboration avec l'UIUC, étude de l'utilisation d'amers visuels pour la navigation qualitative ;
- 1999** **Stage de DEA** au LAAS-CNRS : localisation visuelle d'un robot mobile sur amers plans, implémentation temps-réel;
- 1998** **Stage technicien** (4 semaines) sur le site Dassault-Aviation de Biarritz (montage/assemblage des avions Falcon 50-EX).

Encadrement

- 2001-2002** Co-encadrement de stagiaires sur deux problématiques de ma thèse :
- Étude d'une méthode de détection de primitives quadrangulaires : une approche basée sur la relaxation continue appliquée à des ensembles de segments de contour
 - Implémentation d'une stratégie de construction non explicite du GVG (Graphe de Voronoï Généralisé) à l'aide d'un capteur laser

Formation & Compétences

Diplômes

- 2003** Thèse de doctorat en Informatique de l'Université Paul Sabatier de Toulouse, réalisée au sein du groupe RIA du [LAAS-CNRS](#), sur l'utilisation d'amers visuels pour la navigation d'un robot mobile en environnement d'intérieur.
- 1999** DEA Intelligence Artificielle et Reconnaissance des Formes de l'Université Pierre et Marie Curie (Paris VI)
- 1999** Ingénieur de l'École Nationale Supérieure de Techniques Avancées ([ENSTA](#)). Options à dominantes imagerie, automatique et robotique.

Formations complémentaires

- 2000-2001** Animation de [SigVision](#), groupe de discussion du groupe RIA sur la vision ;
- 2000** École d'été Vision et Robotique (INRIA Rhône-Alpes).

Langues

- Anglais courant
 - Écrit : nombreuses publications en conférences internationales
 - Oral : visiteurs anglophones et séjour de 3 mois au sein du Beckman Institute de l'Université d'Illinois, au sein de l'équipe du Pr. Seth Hutchinson.
- Espagnol courant ;
- Notions d'allemand.

Compétences

- Environnements UNIX (Solaris, Linux), et Ms-Windows (95) ;
- Bonne maîtrise du C, C++. Autres langages connus : Tcl/Tk, Java, HTML, PHP...
- Applications : Matlab, $\text{\LaTeX}$, emacs, Word, PowerPoint,...
- Vision par ordinateur (géométrie projective, calibration, stéréovision...)
- Traitement d'images
- Intelligence Artificielle
- Filtrage et estimation

Annexes

Loisirs et centres d'intérêt

- Bandes dessinées, cinéma
- Histoire et archéologie
- Football, randonnée pédestre

