

Gautier Arcin

INGÉNIEUR ROBOTIQUE · FULLSTACK

3 Imp Henri Dominique Lacordaire, Appt. 407, 31400 Toulouse

☎ (+33) 6 06 79 28 98 | ✉ gautier.arcin@gmail.com | 🏠 gautierarcin.com | 📺 GautierArcin | 📷 gautierarcin | 📄 Permis B

Expériences

Ingénieur de recherche

INSTITUT DE RECHERCHE EN INFORMATIQUE DE TOULOUSE

Toulouse, France

Mai 2021 - Mai 2022

- Intégration d'un module de détection d'erreurs de prononciation dans le backend d'un site pour le laboratoire ALAIA.
 - Réalisation d'une application pour tablette IOS, permettant aux ORL de Toulouse de mesurer un score d'intelligibilité.
 - Mainteneur du Gitlab de l'équipe SAMOVA.
- React-Native (expo, redux, axios), Typescript, Python (Flask), Docker, Git.

Ingénieur d'études

INSTITUT DE RECHERCHE EN INFORMATIQUE DE TOULOUSE

Toulouse, France

Nov. 2020 - Mai 2021

- Implémentation d'une fusion naïve de modalités audio/vidéo. Gain en précision très significatif par rapport aux modalités seules.
 - Réalisation d'un site web front-end pour la démonstration des travaux effectués.
- Python (Tensorflow, Keras), OpenCv, Prodigy, Javascript (ES6, React, Material UI).

Ingénieur apprenti robotique spatiale

MAGELLIUM

Toulouse, France

Sept. 2019 - Août 2020

- Intégrateur dans le projet H2020 Pulsar de l'ESA dans une équipe agile de 5 ingénieurs.
 - Intégration d'un composant logiciel permettant de monitorer l'état et la géométrie de l'assemblage via graphe connexe.
 - Intégration de Systèmes de Commande d'Attitude et d'Orbite sur simulateur logiciel, permettant de compenser les perturbations sur satellite.
- C++ (C++17, Eigen, BGL), ROS, Rviz, Webots, Simulink, Gitlab, Docker, Blender.

Ingénieur stagiaire robotique R&D

MONDRAGON GOI ESKOLA POLITEKNIKO

Mondragon, Espagne

Avr. 2019 - Juill. 2019

- Création d'un modèle par apprentissage profond et d'un modèle semi-analytique pour modéliser la dynamique d'un Kuka KR3 540.
 - Rétro-ingénierie du Kuka pour récupérer ses paramètres dynamiques et création d'un modèle analytique.
 - Publication liée paru dans *The International Journal of Advanced Manufacturing Technology*.
- Keras, Tensorflow, C++ (ROS), Python, Matlab (Peter Corke's toolbox).

Éducation

UPSSITECH - Université Toulouse III Paul Sabatier

DIPLÔME D'INGÉNIEUR EN SYSTÈMES ROBOTIQUES & INTERACTIFS

Toulouse, France

2017 - 2020

- Double spécialisation en informatique & automatique

Publication

- 22 oct. **Torque-based methodology and experimental implementation for industrial robot standby pose optimization**, *The International Journal of Advanced Manufacturing Technology*, Issue 7-8/2020

Compétences

Robotique	MGI/MGD, Path-Planning, algèbre-linéaire, géométrie 3D, MoveIt, OpenCV, ROS, Gazebo, Webots, Simulink
Machine Learning	Tensorflow, Keras, Numpy, Scikit-learn, Panda
Back-end	Flask, REST API
Front-end	React, React-native (expo), Next, Redux, Material UI, HTML5, CSS
Programmation	Javascript (ES6), Python, C, Modern C++, LaTeX
DevOps	Distributions Linux, Docker, Git, Gitlab
Langages	Français (natif), Anglais (TOEIC 945/990), Espagnol (intermédiaire)
Gestion de projet	Méthodes agiles, Cycle en V
Soft-skills	Curieux, Autodidacte, Sociable

Centres d'intérêt

Lecture (Auteurs préférés : A. Camus, R. Sapolsky, S. Harris)

Guitare (12 ans de pratique)

Course à pied

Impression 3D