

Julien BAUMEYER
18 rue de la République
28 110 Lucé
Email : julien.baumeyer@gmail.com
Site : <http://website.julienbaumeyer.com>

Tél. : (+33) 6 37 47 95 47
Age : 26 ans
Permis B



Docteur/Ingénieur en Robotique

Expériences professionnelles

- 2013/2017** [LEONI CIA/LABORATOIRE PRISME](#), Chartres/Bourges.
Thèse CIFRE sur l'interaction physique Homme-Robot (comanipulation) et la détection de collisions pour un robot sériel 6 DDL de forte inertie.
Développement et intégration industrielle de la commande en admittance et du modèle de frottements prédictif sur un contrôleur temps-réel VxWorks.
- 2013**
(6 mois) [LGM INGÉNIERIE](#), Velizy-Villacoublay.
Stagiaire ingénieur BE. Optimisation de l'autonomie d'un airbag moto sans-fil.
- 2012**
(4 mois) [DCNS](#), Toulon.
Stagiaire développeur d'un système d'authentification RFID en C sous GNU/Linux.
- 2011**
(2 mois) [THALES AIR SYSTEMS](#), Fleury-les-Aubrais.
Stagiaire développeur C++/Qt sous eclipse d'une IHM pour un radar. Tests sur un banc radar.

Formation

- 2012–2013** [INSA-CVL ET POLYTECH'ORLÉANS](#) .
Master recherche robotique en double diplôme, en collaboration avec le laboratoire [Prisme](#).
- 2008–2013** [INSA-CVL \(ANCIENNEMENT ENIVL\)](#), Blois.
Formation d'ingénieur généraliste orientée électronique et automatisme.
- 2011** [TELEMARK UNIVERSITY COLLEGE](#), Porsgrunn, Norvège.
Semestre d'étude ERASMUS en master « Systems and Control Engineering ».

Projet de fin d'études

- 2012** [PROJET DE ROBOTIQUE MOBILE](#).
(Projet de recherche ANR en binôme) Préparation d'un robot mobile autonome. Simulation sous Blender/Morse avec le middleware ROS. Utilisation de RTmaps pour la gestion multi-capteurs et le traitement des données. Modélisation sous Papyrus/Robot-ML.

Compétences

- Robotique :** ▷ Commande au contact(impédance/admittance). ▷ Modélisation, modèles directs et inverses.
▷ Interaction physique Homme-Robot sûre (safe pHRI). ▷ ROS. ▷ Murs/guides virtuels. ▷ Optimisation linéaire/non-linéaire. ▷ Utilisation de contrôleur temps-réels VxWorks et ChibiOS.
- Électronique :** ▷ Traitement de signaux. ▷ Automatique linéaire / étude de stabilité. ▷ Asservissement (PID).
▷ Filtrage numérique / analyse fréquentielle. ▷ Automates industriels. ▷ Microcontrôleurs (STM32 ; ATMEL AVR et AtTiny).
- Mécanique :** ▷ Conception mécanique. ▷ RDM.
- Informatique :** ▷ Langage impératif (C). ▷ POO (C++, Ruby). ▷ Design Pattern. ▷ Graphique (Qt). ▷ Linux.
- Logiciels :** ▷ MatLab/Simulink (Octave). ▷ Scilab/Xcos. ▷ SolidWorks/Simulation. ▷ \LaTeX 2_ε.

Langues

- Anglais : Courant ([BEC Vantage](#) Business English Certificate by Cambridge - eq to TOIEC B2+).
- Allemand : Niveau scolaire.

Centres d'intérêt

- Loisirs : Photographie, badminton, course à pied, DiY, électronique, logiciels libres.