



LÉO
BAUDOIN

- Professeur -
Ingénieur
Informatique

11 Lieu dit Les baraques
63290 Limons

☎ 06 49 95 08 04

✉ baudouin.leo@gmail.com

🌐 lbaudouin.fr

in lbaudouin

📷 lbaudouin

👉 lbaudouin

Permis B, 34 ans

Infomatique

Langages **C++**, **Python**, C
Bash, QML, SQL

Outils **Qt**, **Git**, SVN
Docker, CMake, Doxygen

Web HTML, JS, Angular
Bootstrap, PHP

Embarqué Linux, Yocto

Autres L^AT_EX, Matlab

Langues

Anglais Lu, parlé, écrit
TOIEC : 905

5 mois en Nouvelle-Zélande

Espagnol Lu

Divers

Intérêts

Robotique, nouvelles technologies,
informatique embarquée

Projets personnels

Développement de logiciels libres
pour Linux et Windows,

Travail du bois, Domotique

Vie associative

Membre de L'Air du Bois

Webmaster, développeur

Sports

Volley-ball, Tango, Natation

Activités d'enseignement

- Sept. 2022 – **Professeur certifié**, *Éducation Nationale*, Lycée Lafayette Clermont-Fd.
Aujourd'hui — SNT : Découverte des outils du numérique
— NSI : Initiation à la programmation en Python
- 2014–2021 **Module d'aide à la programmation**, *École doctorale SPI*, Clermont-Fd.
Ateliers de découverte des outils informatiques sur deux jours :
— Atelier : Git, GitLab, CMake, GDB, Bash, Latex, Doxygen, Gnuplot
— Demo : Linux, Qt, Docker, Redmine, Wiki, Angular[JS], Bootstrap...

Activités professionnelles

- Nov. 2020 – **Ébéniste**, *La baraque à bois*, Limons.
Aujourd'hui — Création de meubles et jouets en bois
— Rénovation de mobilier
— Mise aux dimensions de planches, plans de travail,...
- Avr. 2018 – **Étude & développement**, *XVisio France*, Clermont-Ferrand.
Août 2021 — Interface C++/Qt/QML/OpenGL pour l'affichage de reconstruction 3D
— Packaging de bibliothèques et d'exécutables pour Windows, Linux et Android avec déploiement manuel et/ou automatique.
— Création de plugin Unity3D pour du SLAM
- Déc. 2014 – **Étude & développement**, *Modis*, Clermont-Ferrand.
Avr. 2018 — Développement d'applications lourdes C++/Qt (desktop) avec IHM
— Applications mobiles C++/Qt/QML (Android, iOS)
— Création de distributions Linux dédiées (Yocto)
— Mise en place d'un banc de test (logiciel et interface)
— Création d'images Docker pour générer un environnement de build
- Mars 2012 – **Doctorat**, *Institut Pascal*, Clermont-Ferrand, Robotique mobile.
Déc. 2014 *Multi-Robots mapping/localisation and navigation using omnidirectional vision*
— Création d'outils de calibration en C++/Qt et OpenCV
— Prototypage d'algorithmes scientifiques sous MatLab
- Fevr 2011 – **Stage Recherche**, *JRL & LAAS*, Tsukuba, Japon & Toulouse, France.
Août 2011 *Real-time Replanning Using 3D Environment for Humanoid Robot*
— Génération de trajectoires en environnement contraint pour HRP-2
— Optimisation d'algorithmes C++

Formation

- 2012–2014 **Doctorat**, *Institut Pascal*, Clermont-Ferrand, Robotique mobile.
Voir *Activités professionnelles*
- 2010–2011 **Master recherche**, *Double cursus IFMA-Université Blaise Pascal*, Clermont-Ferrand, Informatique et Système.
Mention bien
- 2008–2012 **Formation ingénieur IFMA**, *Institut Français de Mécanique Avancée*, Clermont-Ferrand, Option mécatronique.
Président du club informatique et du club robotique

Publications

- 2014 **Robotique mobile.**
— **Multi-modal sensors path merging**
L. Baudouin, Y. Mezouar, O. Ait-Aider et H. Araújo
Int. Conf. on Intelligent Autonomous Systems (IAS'13)
- 2011 **Robotique humanoïde.**
— **Fast Humanoid Robot Collision-Free Footstep Planning Using Swept Volume Approximations**
N. Perrin, O. Stasse, L. Baudouin, F. Lamiroux et E. Yoshida
IEEE Transactions on Robotics (TRO'11)
— **Real-time Replanning Using 3D Environment for Humanoid Robot**
L. Baudouin, N. Perrin, T. Moulard, O. Stasse, E. Yoshida et F. Lamiroux
IEEE Int. Conf. on Humanoid Robotics (Humanoids'11)
— **Real-time Walking Path Planning with 3D Collision Avoidance**
L. Baudouin, N. Perrin, T. Moulard, O. Stasse, E. Yoshida et F. Lamiroux
IEEE Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (Workshop IROS'11)
— **Sound and fast footstep planning for humanoid robots**
N. Perrin, O. Stasse, L. Baudouin, F. Lamiroux et E. Yoshida
IEEE Int. Conf. on Humanoid Robotics (Workshop Humanoids'11)