

DEGROOTE Arnaud  
App E89  
8 Impasse Simone de Beauvoir  
31200 Toulouse

Tél. : 06 76 81 71 98

E-mail : arnaud.degroote@laas.fr

github : <https://github.com/adegroote>

Né le 13/10/1983  
Nationalité Française

## Ingénieur Recherche et Développement en robotique

### Compétences

---

<b>Langue</b>	Anglais maîtrisé (TOEFL Mai 2005)
<b>Technique</b>	Maitrise C, C++. Importante expérience Assembleur, Python, Ocaml, Haskell Maitrise des systèmes GNU/Linux et BSD (développeur NetBSD) Développement sur système embarqués (avionique, robotique)
<b>Théorique</b>	Mathématiques fondamentales : catégorie, logique, graphes Informatique : théorie de la complexité, théorie des types, preuve de correction
<b>Management</b>	Conduite de réunion Encadrement de petits groupes, gestion technique de projet

### Expérience Professionnelle

---

Depuis 10/2012

**Ingénieur de recherche en robotique** LAAS - CNRS, Toulouse

- ⇒ **Développement et maintenance de la plateforme robotique d'extérieur**
- ⇒ *Développement, maintenance et documentation des logiciels existants*
- ⇒ *Soutien et formation aux utilisateurs*
- ⇒ *Gestion des projets concernant cette plateforme robotique*
- ⇒ *Développement d'outils pour la vérification pour un système robotique*

10/2008 - 10/2012

**Doctorant en robotique** LAAS - CNRS, Toulouse

- ⇒ **Développement d'une architecture logicielle décisionnelle pour un robot autonome**
- ⇒ *Analyse du problème, proposition de solution, implémentation*
- ⇒ *Implémentation, optimisations de différents composants fonctionnels (cartographie, capteurs, planification de chemins)*
- ⇒ *Design, implémentation et "community manager" d'un simulateur robotique*
- ⇒ *Rédactions d'articles scientifiques, présentations scientifiques*
- ⇒ *Conduite de réunion, gestion de projets informatiques*
- ⇒ *Intégration sur plateforme robotique*
- ⇒ *Support technique, cours interne au laboratoire*

09/2007 - 10/2008

**Ingénieur d'étude en robotique** LAAS - CNRS, Toulouse

- ⇒ **Planification de déplacements locaux sur un robot mobile rapide**
- ⇒ *Analyse du problème, proposition de solutions, implémentation*
- ⇒ *Intégration sur des plateformes robotiques (laboratoire et clients industriels)*

08/2006 - 09/2007

**Ingénieur en aéronautique** Sogeti High-Tech pour Airbus, Toulouse

- ⇒ **Maintenance du logiciel de commande de vols pour A330/A340**
- ⇒ *Développement et suivi d'outils de maintenance*
- ⇒ *Optimisation sur les systèmes embarqués*
- ⇒ *Tests de validation et d'intégration*
- ⇒ *Documentation pour certification norme DO178-B*

05/2005 - 09/2005

**Ingénieur stagiaire en systèmes embarqués** 6Wind, Saint-Quentin en Yvelines

⇒ **Port du système d'exploitation 6WindGate sur architecture Mips64**

⇒ *Étude du système existant*

⇒ *Port du système sur un SoC Mips64, correction de différentes régressions*

⇒ *Tests de performance de différents équipements réseaux*

## Développement open-source

---

Depuis 06/2006

**Développeur du système d'exploitation libre NetBSD**

⇒ **Extension de la pile IPSEC**

⇒ **Extension sur le filtreur de paquets pf**

⇒ **Développements ou ports de drivers réseaux (ethernet ou wifi)**

⇒ *Analyse du code existant*

⇒ *Analyse des normes associées*

⇒ *Implémentation, test et intégration*

⇒ *Discussions autour du projet dans un contexte internationale*

## Formation

---

2012 **Doctorat en robotique et systèmes embarqués**

LAAS - CNRS, Institut National Polytechnique de Toulouse

2006 **Diplôme d'ingénieur en informatique, spécialité réseau**

École Nationale Supérieure d'Électronique, d'Informatique, et de Télécommunications de Bordeaux

## Autres informations

---

⇒ Détenteur du permis de conduire B

⇒ Journée d'appel à la défense effectuée