

Poncelet Renaud
E-mail : renaud.poncelet@inria.fr
Téléphone : +33 6 49 87 42 41
Site : <https://renaudponcelet.zetmus.fr>
Né le 01/03/1994



Professeur agrégé et
Docteur en robotique sur la planification de trajectoires pour les véhicules autonomes.

Mes publications

R. Poncelet, A. Verroust-Blondet and F. Nashashibi. Safe Geometric Speed Planning Approach for Autonomous Driving through Occluded Intersections. *ICARCV 2020 - International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision*, December 2020.

P. de Beauvais, A. Verroust-Blondet, R. Poncelet and F. Nashashibi. RIS : A Framework for Motion Planning among Highly Dynamic Obstacles. *ICARCV 2018 - International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision*, November 2018.

R. Poncelet, A. Verroust-Blondet and F. Nashashibi. GPAD : Geometric Planning with Alternating Decomposition – en cours de rédaction.

Ma formation

2017 - 2018	Master 2 Systèmes Intelligents Robotiques	Université Pierre et Marie Curie (75)
2017	Agrégé de Sciences Industrielles pour l'ingénieur spécialité Mécanique	
2016 - 2017	Master 2 Mécanique SPI parcours Enseignement Mécatronique.	Université de Rennes 1 (35)
	Magistère Mécatronique 3ème année	Ecole Normale Supérieure de Rennes (35)
2015 - 2016	Master 1 STS Electronique et Télécommunications	Université de Rennes 1 (35)
	Master 1 STS Mécanique et Sciences pour l'ingénieur	Université de Rennes 1 (35)
	Magistère Mécatronique 2ème année	Ecole Normale Supérieure de Rennes (35)
2014 - 2015	Licence STS Electronique et Télécommunications	Université de Rennes 1 (35)
	Licence STS Mécanique et Sciences pour l'ingénieur	Université de Rennes 1 (35)
	Magistère Mécatronique 1ème année	Ecole Normale Supérieure de Rennes (35)
2014	Admis comme Normalien à l'ENS Rennes	
2012 - 2014	CPGE - Physique, Techniques et Sciences pour l'ingénieur	Lycée Dorian (75)

Mes expériences professionnelles

Enseignement

2021-2022	Professeur agrégé en Sciences Industrielles pour l'ingénieur option Ingénierie Mécanique	Lycée Polyvalent de Cachan
2019 - 2021	Monitorat :	Sorbonne Universités / Polytech
	Langage C (L2)	Sorbonne Universités
	Programmation orientée objet / Python (M1)	Sorbonne Universités
	Identification Paramétrique (L3)	Polytech
	Automatique (M1)	Polytech
	Traitement d'images (M1)	Polytech
2019	Mechatronics Fundamentals (M1)	ESILV – Paris

Recherche

2018 - 2021	Thèse Navigation autonome en présence d'obstacles fortement dynamiques au mouvement incertain	Inria Paris
2018 6 mois	Stage de recherche Planification de trajectoire en présence d'obstacles fortement dynamiques	Inria Paris
2018	Optimisation d'une fusion de capteurs pour le positionnement 3D	Dans le cadre du Master 2 UPMC
2016 2 mois	Stage de recherche Intégration d'un robot nettoyeur à vapeur à un robot à câbles pour nettoyer de façon autonome des vitres d'immeubles	Université de Laval Québec Canada
2016	Participation à la conception et la réalisation d'un véhicule électrique dans le cadre du projet : « Shell Eco-Marathon » dans la catégorie Urban Concept.	Dans le cadre du magistère de l'ENS Rennes
2015	Conception et réalisation d'un xylophone automatique dans le cadre du projet : « Instrument mécatronique »	Dans le cadre du magistère de l'ENS Rennes

Mes compétences

Logiciels :

Carla, UnrealEngine, Blender, Reason, Matlab, Scilab, SolidWorks, Catia, Autodesk, Wireshark, Maple

Programmation :

Python, Kotlin, C#, C, C++, ROS, Arduino, Assembleur sur dsp, VHDL, API langages, Grafcet, Ladder, UML...

Langues :

Anglais