

Elon Musk

Ingénieur en traitement du signal et des images

@ elon.musk@gmail.com (+33) xxx somewhere somewhere, Mars



EXPÉRIENCE PROFESSIONNELLE

Ingénieur en traitement des images et du signal

Électronique Agrobotic

08/2019 - 09/2019 Montauban

Formation à la librairie Matrox MIL dans le domaine de vision industrielle.

C# Matrox MIL Visual Studio 2015

Ingénieur d'étude contrôle instrument

Laboratoire d'Astrophysique de Marseille

10/2013 - 04/2015 Marseille

Dans le cadre du projet SuMIRe (Subaru Measurement of Images and Redshifts), un logiciel de contrôle instrument a été développé pour le module PFS (Primed Focus Spectrograph).

Réalisation d'un logiciel de contrôle d'éléments (shutters, slit, système d'illumination, hexapod) en Python sous Debian.

Projet de Fin d'Étude

École Normale Supérieure (CNRS UMR5600- EVS)

04/2012 - 10/2012 Lyon

Conception d'une méthode automatisée d'extraction de la granulométrie du lit du Rhône par imagerie.

OpenCV Mamba R-cran Python

Année de césure

Centre National d'Études Spatiales

09/2010 - 09/2011 Toulouse

Réalisation d'un simulateur de performance radar à synthèse d'ouverture en bande P pour le projet BIOMASS.

Python NumPy SciPy

Stage élève ingénieur

Creatis - INSA

07/2010-09/2010 Lyon

Correction d'un biais apparaissant dans le calcul de traitement des images. Calcul matriciel sur deux cartes GPU sous CUDA en vue de développement futur en traitement des images.

itk/vtk CUDA C++ Matlab

FORMATION

Ingénieur électronique

École Supérieure de Chimie Physique Électronique

2008 - 2012 Lyon

Option image et algorithmique.

C C++ Matlab

Master Recherche

Institut National des Sciences Appliquées

2012 Lyon

Traitement d'image

PROJETS

Data science

Openclassroom

2018

Machine learning et data science.

Python scikit-learn

Rapport d'étude année 5

CPE Lyon

01/2012 - 02/2012 Lyon

Développement de méthodes de synthèse de texture et d'inpainting.

Matlab Champs de Markov

Rapport d'étude année 4

CPE Lyon

2009 - 2010 Lyon

Mise en œuvre d'un bus série I²C pour interfacier un servomoteur.

PIC16FXXXX Assembleur C

LANGUES

Anglais

Obtention du Cambridge English B2 First (FCE)