



Boulay Alexis

Permis B



9b Avenue Fanning Lafontaine
33600 Pessac



contact@alexisboulay.com



07.81.56.62.72



alexis-boulay



lexoa

LANGUES

Anglais **B2**
Espagnol **A1**
Allemand **A1**

COMPETENCES

Programmations
**ROS, Matlab, Python, C/C++,
Arduino, Git, Visual Studio**

Outils de conception
Fusion 360, Kicad, Cadence

Outils de Bureautique
**Pack Office, Suite Adobe (Photoshop,
After effects, Illustrator,...)**

CENTRES D'INTERETS

Conception robotique
**Impression 3D, Electronique
embarquée, Programmation.**

Multimédia
**Montage vidéo, Conception de
design, Réalisation de court
métrage, Photo.**

Cinéma
Lecture

Doctorant CIFRE en robotique

Formations

- 2018-2021 **Ingénieur généraliste à Télécom Physique Strasbourg**
Ingénierie des Systèmes, Automatique et Vision.
Master Imagerie, Robotique et Ingénierie
pour le Vivant.
- 2016-2018 **Classe préparatoire aux grandes écoles**
Physique et Chimie.
- 2014-2016 **Baccalauréat Scientifique**

Expériences

- 2022 - 2025 **Thèse CIFRE dans l'équipe Auctus, INRIA Bordeaux**
Assister l'humain par un transfert de compétences
au robot en agriculture verticale téléopérée.
Partenariat INRIA, Institut Pprime, Farm3
- Mai - Avril
2022 **Ingénieur de recherche équipe Auctus, INRIA Bordeaux**
Mise en place d'une expérience avec le robot
Franka Emika Panda.
- Mars - Aout
2021 **PFE dans l'équipe BaRE, Aalto university, Helsinki**
Développement d'un framework ROS pour le
contrôle d'une prothèse de main basé sur le
traitement IA des signaux myoélectriques.
- Janvier 2021 **Projet ISAV**
Traitement de flux vidéos pour l'identification
d'un robot à câbles, via matlab.
- Ete 2020 **Stage de 3 mois au laboratoire Brubotics, Bruxelles**
Prise en main et personnalisation de la librairie
ROS mrs_uav, pour la mise en place
d'algorithme de contrôle de contraintes de nuée
de drones.
- 2019-2020 **Projet ingénieur**
Conception et réalisation d'une mini-fusée
expérimentale.
- 2019-2020 **Participation au concours AlsaceTech**
Conception et réalisation d'un système
d'antivol innovant.