

Courbevoie 92

06 61 85 83 48

pmorignot@yahoo.fr<http://philippe.morignot.free.fr><https://www.linkedin.com/in/philippe-morignot/>

Ecole Centrale Paris - Télécom Paris - Stanford

Passerelle entre recherche publique et ingénierie privée

Rédaction de propositions & montage de consortium

Créatif, ouvert, rigoureux

2009 - présent

TELECOM Paris, ENSTA Paris, EPITA, ESIGELEC, IFP School, I.A. School. Vacataire

560 heures d'enseignement à des étudiants de M2. Planification d'actions, programmation par contraintes, programmation linéaire et mixte, systèmes à base de connaissance, langages (C, C++, PROLOG), LINUX

2022

THALES (78). Expert I.A. et Algorithmes

Cadrage dynamique d'un agent en apprentissage par renforcement, appliqué à l'exploration de territoire par des drones. Classification automatique appliquée à la détection de zones urbaines. Roadmap technique à 5 ans du département

2021

2017- 2019

SAFRAN (78). Missions via sociétés intermédiaires. Consultant R&D

Planification de chemin et ordonnancement multi-agents avec coordination, par programmation par contraintes. Application à un véhicule autonome tout-terrain, un avion autonome à décollage vertical et des drones autonomes

2016 - 2017

Institut VEDECOM (78). Chercheur sénior en I.A.

Reconfiguration dynamique de l'architecture logicielle d'un véhicule autonome, par un système à base de connaissance. Organisation d'un atelier « I.A. & véhicule à conduite déléguée ». Rédaction d'un livrable de 160 pages. Contribution à #FranceIA

2012 - 2015

INRIA Rocquencourt (78). Chercheur contractuel

Equipe LIFEWARE : empaquetage, par programmation par contraintes.

Equipe RITS : ontologies (relaxation du code de la route en situation d'urgence, auto-évaluation des capteurs). Arbitrage. Planification de chemin dynamique & communication véhicule-à-véhicule pour des véhicules autonomes simulés

2009 - 2011

CEA-LIST, Robotics Lab. (92). Ingénieur-chercheur

Planification d'actions & architecture délibérative pour contrôler un robot mobile avec bras & pince. Compétition de robotique CAROTTE

2007 - 2009

OPTIMIA (75). Projet d'entreprise

Proposition d'un algorithme pour adapter un emploi du temps suite à la survenue d'une perturbation de dernière minute. Recensement de prospects. Rédaction d'un business plan. Hébergé à l'incubateur de Télécom Paris

2003 - 2008

AXLOG Ingénierie (94). Directeur scientifique

Responsable du département Systèmes Autonomes, rédaction de propositions, avant-vente, recrutement.

Simulation d'une patrouille d'avions de chasse autonomes devant aller détruire une cible en territoire ennemi. Portage d'un système à base de connaissance pour la réparation de pales d'hélicoptères. Planification d'actions & algorithmes évolutionnaires

1998 - 2003

PACTE NOVATION (92). Chef de projet

Montage du Pôle optimisation combinatoire. Encadrement de 11 stagiaires de M2
Programmation par contraintes (timetabling dans un aéroport, affectation de groupes d'avions à des aéroports). IHM et SGBD pour la location de fréquence de transpondeurs au sein de satellites. Classification automatique (pertinence de personnes sur des thèmes médicaux en fonction de leur niveau d'études).

1997 - 1998

IBM ex-ILOG (94). Consultant

Ordonnancement, pour générer les campagnes de test de produits cosmétiques

1994 - 1996

ROBOTICS RESEARCH HARVESTING (Redwood city, Californie). Développeur

Plans universels, pour la simulation d'un robot autopropulsé devant retrouver un astronaute en difficulté autour d'une station spatiale (NASA Johnson Space Center)

1991 - 1992

INGENIA (92). Développeur

Système à base de connaissance, pour la conception de broches d'usinage

1986 - 1989

COGNITECH (75). Développeur

Système à base de connaissance, pour la planification de chantiers de bâtiments

Langues

Anglais (bilingue), allemand (scolaire) et grec (notions)

Compétences informatiques

Langages Python, C, C++, Java, Lisp, Prolog, Ada, Pascal, Fortran, Assembleur
6502, OWL / SWRL, HTML / CSS / XML, SmallTalk, NetLogo

Solveurs CPLEX CP Optimizer, GECODE, CHOCO, Sicstus Prolog, MiniZinc, OPL, IBEX, RULES, CLIPS, JESS, PROVER iLock, PROTÉGÉ

Environnements graphiques OPENCV, ILOG VIEWS, X / Motif, GKS

Gestion de flux de données RTMAPS

Formation

Post-doctorat (5 ans) Knowledge Systems Lab., Stanford, **Californie**

Planification d'actions & architectures délibératives (tableau noir en systèmes multi-agents). Modèle de la notion de motivation au sein d'un agent

LORIA, INRIA Grand Est, Nancy, France

Institute for Computer Science – FORTH, Héraklion, **Grèce**

Fraunhofer Institute – IAIS, près de Bonn, **Allemagne**

Doctorat Télécom Paris, Dépt. Informatique & réseaux
Critères de vérité en planification, mention Très honorable

DEA IARFAG, Ponts ParisTech & université Paris 6

Ingénieur Diplômé de l'Ecole Centrale de Paris

Divers

Bourses CIFRE, Lavoisier, ERCIM

Reviewer IV (22, 20-16), IEEE IV Journal (21, 20, 16), APIA (21-15), CNIA'16, IoT Journal (16, 13), ETPS'13, IJARS'12, ANR'11, ECAI'04, ECP'97, Avignon'89

Publications H-index = 11. Chapitres de livres (1), journaux internationaux (1), conférences inter- / nationales (16), ateliers inter- / nationaux (20)

2003 - 2019
2005

Membre élu du conseil d'administration de l'Association Française pour l'I.A. (AFIA)
Examinateur au jury de thèse de doctorat d'Elodie Chantery

Loisirs Photographie <http://philippe-morignot.com>, piano, marche rapide