

LYES AIBOUD

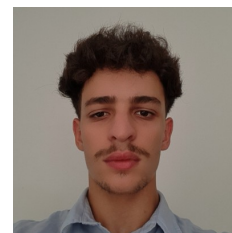
Étudiant en Robotique et Instrumentation à Polytech Dijon

☎ +33 6 24 32 15 67

✉ lyesaiboud4@gmail.com

🌐 [Lyes Aiboud](#)

🌐 github.com/Lyes-aib



PROFIL

Étudiant en 4^e année du cycle ingénieur en robotique à Polytech Dijon, orienté vers la conception de systèmes robotisés et mécatroniques. Solide maîtrise de **C++** et de **ROS 2**, avec expérience en intégration de capteurs, vision assistée par ordinateur, SLAM et navigation autonome. Bonnes bases en automatique, modélisation et asservissement des systèmes dynamiques. À la recherche d'un **stage en robotique de 4 mois à partir de Juin 2026** pour développer, intégrer et tester des solutions robotiques innovantes à vocation opérationnelle.

COMPÉTENCES

Programmation : C++ (maîtrise), Python, MATLAB, PyTorch

Robotique : ROS2 (maîtrise), navigation autonome, SLAM, manipulation robot (Niryo Ned2, Nyrio), intégration capteurs

Automatique : modélisation, commande, programmation PLC (bases), interaction robot-automate

Perception : OpenCV, vision 3D, détection/segmentation, modèles YOLO

Simulation : Gazebo, Simulink, Qt, SRS Staubli

CAO : Fusion 360, SolidWorks

Outils : Linux, Git, Docker

EXPÉRIENCE PROFESSIONNELLE

SONATRACH – DP In Amenas

2024

Stagiaire en Automatisation Industrielle

Algérie

- Découverte des architectures de contrôle industriel de type PLC et DCS.
- Analyse et instrumentation de capteurs industriels sur systèmes automatisés.

SONATRACH – SH-DP STAAH

2024

Stagiaire en Automatique et Instrumentation

Algérie

- Intervention sur systèmes industriels instrumentés et équipements de terrain.
- Maintenance et analyse d'équipements Allen-Bradley et Schneider.

PROJETS

Migration d'un TurtleBot 2 vers TurtleBot 4 | ROS2, C++, Gazebo, SLAM, Navigation autonome

- Migration logicielle complète d'un robot mobile de ROS vers ROS 2 pour navigation autonome.
- Intégration de capteurs plus performants et implémentation du SLAM pour localisation et cartographie.
- Développement et validation des briques de navigation autonome sur plateforme mobile.

Projet Stéréovision | Python, OpenCV, NumPy

- Calibration stéréo d'une paire de caméras avec estimation des matrices intrinsèques et extrinsèques.
- Rectification des images, reconstruction de cartes de profondeur et visualisation 3D.

Awake Challenge – Voiture autonome | ROS2, Perception, Navigation

2024 – 2025

- Participation à une compétition visant à concevoir une voiture de course autonome.
- Développement de briques de perception et de navigation sur un système robotique complet.

Jeu Tower Defense | C++, Git, UML

- Développement complet d'un jeu orienté objet en C++ pour la gestion des entités et interactions.
- Conception de l'architecture logicielle et mise en œuvre de la logique de simulation.

Simulation robot mobile | C++, OpenCV, Qt

- Développement d'un simulateur de robot mobile avec interface graphique sous Qt.
- Implémentation d'algorithmes de navigation et simulation sur cartes multi-pièces.

FORMATION

Polytech Dijon

2024 – 2026

Cycle Ingénieur – Robotique et Instrumentation

Dijon, France

- Majeures : Robotique mobile, vision par ordinateur, modélisation et commande, instrumentation

École Nationale Polytechnique Maurice Audin

2023 – 2024

Cycle Ingénieur – Automatique

Algérie

- Majeures : Asservissement, traitement du signal, électronique, instrumentation

École Nationale Polytechnique Maurice Audin

2021 – 2023

Classe préparatoire MPSI

Algérie

LANGUES

Français : C2

Anglais : B2

Arabe : C2