



Othman BELGNAOUI
Ingénieur R&D

Paris, France • belgnaoui.othman@gmail.com • 0659119314 • belgnaoui.netlify.app

Formation

UPSSITECH – Université de Toulouse Ingénieur en Systèmes Robotiques et Interactifs 2026

Université de Toulouse Licence en Électronique, Électrotechnique et Automatique 2023

Expérience

Stellantis - Stagiaire en R&D véhicules autonomes Mars 2026 – Septembre 2026

- Recherche et développement d'outils de calibration LiDAR LiDAR, LiDAR caméra LiDAR GNSS.
- Amélioration de la facilité et de la précision des calibrations.
- Définition de métriques et de méthodes de validation. Organisation de campagnes de tests.
- Présentations lors de réunions de work packages.
- Utilisation de Point Cloud Library (C++), Opencv (Python et C++), Docker et de ROS 1 et 2.

NAIST (Japon) - Stagiaire de recherche drone sous marin (ROV) Avril 2025 – Août 2025

- Développement d'une simulation de ROV sur Unity (C#) avec contrôle haptique 6 DOF.
- État de l'art et comparaison de stratégies de commande (MPC, SMC, IOC) sous Matlab/Simulink et rédaction d'un protocole d'évaluation de performance «humain dans la boucle».

Virobotic - Stagiaire en R&D Juin 2024 – Août 2024

- Développement de 9 algorithmes (arbres de décision) Python/OpenCV pour la classification de matériel médical, validation des résultats, taux de détection de 100% sur une base de 10k images. Analyse des résultats avec Pandas.

Leadership & Projets

IRIT autOCampus – Coordinateur projet Septembre 2024 – Février 2026

- Développement de l'interface de pilotage et supervision (Frontend React) et des couches de communication avec le véhicule (Backend Python, PostgreSQL, Flask, Socket.io et MQTT).
- Organisations du travail de mon équipe. Recueil du besoin client. Présentation des releases.

TLS'e racing - Développeur perception simulation Septembre 2024 – Février 2026

- Développement ROS 2 : migration de packages, simulation (Gazebo/Rviz) et fusion de données (Extended Kalman Filter).

STAND'UPS Robotique - Président de l'association Mars 2024 – Octobre 2025

- Gestion de l'association, trésorerie, dossier de subvention, communication, AG.
- Coordination de 24 étudiants pour réaliser un bras robotique. (Angular, Python et Fusion 360).

Compétences & Intérêts

Technique : Python, C++, Linux, ROS 2, Docker, Matlab/Simulink, Git

Relationnel : Coordination, travail d'équipe, aisance à l'oral

Langues : Français (natif), Anglais (TOEIC 955)

Intérêts : Escalade, Équitation, Bénévolat