

Dès que possible

Suivi de locuteur.

DATE DE CRÉATION DE LA PROPOSITION : 27 NOVEMBRE 2008

Paris 14ème

Patrick DE PAS

A propos d'Aldebaran Robotics Aldebaran Robotics, jeune start-up innovante, développe un projet de conception, réalisation et diffusion de Robots Humanoïdes autour d'une plateforme complète, mécanique-hardware-software, évolutive et personnalisable, le robot Nao. L'équipe compte aujourd'hui plus de 40 ingénieurs et spécialistes et envisage de commercialiser ses premiers robots sur le marché Grand Public à l'horizon 2009. Au delà, Nao a été sélectionné comme plateforme officielle de la compétition internationale Robocup. Les premiers exemplaires destinés aux équipes ont été livré en mars 2008. Nao Academics Edition, plate forme de recherche destinée aux laboratoires et aux universités, est lui disponible à l'achat. Plus d'information : www.aldebaran-robotics.com.

Mission

Pour améliorer ses capacités d'interaction, Nao doit être capable d'anticiper les déplacements des personnes et des objets qui l'entourent. La méthode du filtre particulaire (une extension du filtre de Kalman) semble très prometteuse pour ce type d'applications. Le stage consistera donc à investiguer cette technologie en particulier sur des applications comme le suivi de locuteur multimodal, en s'appuyant sur un premier développement à base de filtre particulaire.

Profil recherché Ecole d'ingénieur (dernière année) et/ou Master ; spécialité robotique ; Langages : C++, éventuellement ruby ou python. OS : Linux ou Windows ; maîtrise de la lecture d'articles scientifiques en anglais ; Intérêt pour la robotique, autonome, créatif, inventif.

Postuler : CV + Lettre de Motivation à recrutement@aldebaran-robotics.com en précisant la référence de l'offre (INFO01-0908)

<http://www.aldebaran-robotics.com>



Poster un message

SPIP 2.0.0 dev SVN [13391] est un logiciel libre distribué [sous licence GPL](#).
Pour plus d'informations, voir le site <http://www.spip.net/fr>.