

Remi Cambuzat

INGÉNIEUR INFORMATIQUE INTERACTIVE ET ROBOTIQUE

✉ remicambuzat.pro@pm.me | 🏠 kosenh.gitlab.io | 🔗 linkedin.com/in/remicambuzat

“Ingénieur expérimenté dans le développement de solutions immersives innovantes exigeantes, j’accompagne votre entreprise dans la réussite de défis technologiques stratégiques.”

Compétences

Programmation	C++, C#, Python
Informatique interactive	Unreal Engine, Unity3D, AR, VR, XR, Dispositifs haptiques
Ergonomie	Analyse des facteurs humains, design UI-UX, Conception centrée sur l'utilisateur
Ingénierie système	Windows, Linux, GIT CI-CD, Docker
Langues	Français (Natif, C2) Anglais (Professionnel, C1) Allemand (Académique, B2)
Soft skills	Créativité & Esprit critique, Recherche & Innovation, Diplomatie & Travail d'équipe

Expérience professionnelle

Chargé de projet XR : Comité d'organisation - IEEEVR 2025 XR Gallery

Saint-Malo, France

IEEEVR 2025 - CONFERENCE ON VIRTUAL REALITY AND 3D USER INTERFACES

février 2024 - mars 2025

- Membre du comité d'organisation de la première XR Gallery – IEEEVR 2025, visant à rapprocher artistes numériques et chercheurs en XR.
- Gestion des soumissions, évaluations et organisation d'un événement international : 17 œuvres, 1 200 participants, retours très positifs.
- Contexte international, conférence A*, avec de fortes contraintes de rendu.

Ingénieur de recherche XR : Recherche immersive sur les foules

Rennes, France

INRIA RENNES, EQUIPE VIRTUS

décembre 2022 - décembre 2024

- Développement d'environnements immersifs et de fonctionnalités pour le logiciel *CrowdMP* utilisé dans l'étude des foules sous Unity3D.
- Maintenance du matériel XR et de la bibliothèque C++ *UMANS* par intégration continue.
- Encadrement des nouveaux membres de l'équipe, favorisant le développement des compétences et la partage d'expériences.
- Contribution à la diffusion des résultats de recherche à travers des présentations et des démonstrations lors d'événements publics.

Ingénieur de recherche XR : Caduta dall'Alto & Robot Teleoperativo 2 projects

Gênes, Italie

ISTITUTO ITALIANO DI TECNOLOGIA, ADVANCED ROBOTICS, VICARIOS LAB

mai 2021 - décembre 2022

- Développement d'un simulateur de formation en réalité virtuelle utilisant Unreal Engine pour simuler et prévenir les chutes en hauteur.
- Développement d'une interface de téléopération immersive, *HyQReal*, pour des tâches en environnements difficiles et dangereux.
- Collaboration avec équipes pluridisciplinaires et partenaires industriels, respect des normes propres au domaine.
- Diffusion des résultats de recherche et médiations scientifiques à travers des présentations et des démonstrations publiques.

Doctorant : Téléopération immersive de robots sociaux

Grenoble, France

GPSA-LAB, UNIV. GRENOBLE-ALPES / INRIA GRENOBLE

octobre 2016 - août 2019

- Implémentation d'une interface immersive avec suivi oculaire SMI pour piloter un robot à distance par le regard.
- Développement du SGCS, stereo gaze contingent steering, un paradigme de téléopération immersive innovant basée sur le regard.
- Mise en œuvre des framework YARP et ROS pour des applications de téléprésence immersive et de navigation à distance.

Développeur VR : Caractérisation du contrôle postural par le biais de stimuli visuels

Paris, France

ISIR - INSTITUT DES SYSTÈMES INTELLIGENTS ET DE ROBOTIQUE

février 2016 - juin 2016

- Caractérisation en réalité virtuelle du rôle de la vision dans le contrôle postural pour l'analyse de l'équilibre.

Développeur VR : Interaction immersive visio-haptique avec des données CAO natives

Orsay, France

LIMSI - LABORATOIRE D'INFORMATIQUE POUR LA MÉCANIQUE ET LES SCIENCES DE L'INGÉNIEUR

mai - sept. 2014 / févr. - sept. 2015

- Développement de nouveaux paradigmes haptiques pour la modification immersive de maquette numérique (Abaque haptique).

Diplômes

Programme doctoral en téléprésence immersive

2016-2019 : UNIVERSITÉ GRENOBLE ALPES - GRENOBLE INP

Master en robotique : systèmes avancés et robotique

2016 : UNIVERSITÉ PIERRE-ET-MARIE-CURIE / ARTS ET MÉTIERS PARISTECH

Master recherche en interaction homme-machine : M2R « interaction »

2015 : UNIVERSITÉ PARIS SUD - PARIS SACLAY

Diplôme d'ingénieur en informatique

2015 : ÉCOLE FRANÇAISE D'ÉLECTRONIQUE ET D'INFORMATIQUE - EFREI

IEEEVR 2025 XR Gallery

Saint-Malo, France IEEEVR 2025

Organisation et inauguration de la première édition d'un nouveau format Arts&Sciences au sein de la conférence internationale de référence IEEEVR (17 oeuvres, 1 200 participants, retours très positifs).

Environnement technique : Gestion de projet, Gestion événementielle, Logistique, Art numérique, Conférence scientifique internationale de référence (rang A*)

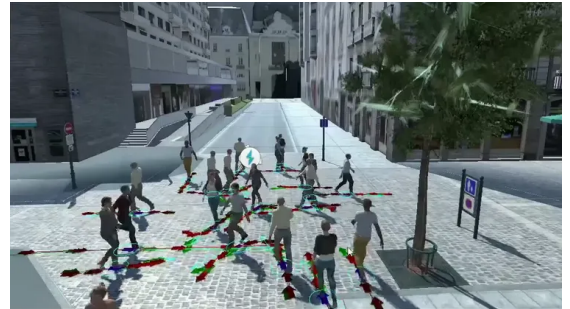


Simulateur immersif de foules

Rennes, France INRIA RENNES, Equipe VirtUS 2024

Création d'espaces et scénario immersifs (VR/XR) pour la simulation immersive de foules et recherche expérimentale.

Environnement technique : Unity3D, Unreal Engine, divers dispositifs VR (Vive, Quest), C++, C#, intégration continue



Robot Teleoperativo 2 :

Plateforme robotique immersive pour du Search & Rescue

Gênes, Italie ISTITUTO ITALIANO DI TECNOLOGIA (IIT), Equipe VICARIOS 2022

Création d'interfaces immersive et de scénario pour une plateforme robotique de télé-manipulation et de sauvetage en milieux dangereux.

Environnement technique : Unreal Engine (blueprints & C++), HTC VIVE, R.O.S, HyQReal (IIT)



Caduta dall'Alto :

Simulateur pour prévenir les risques de chute en hauteurs

Gênes, Italie ISTITUTO ITALIANO DI TECNOLOGIA (IIT), Equipe VICARIOS 2022

Création d'un simulateur immersif de prévention pour sensibiliser les risques de chutes en hauteurs dans le milieu du bâtiment.

Environnement technique : Unreal Engine (blueprints & C++), Oculus Quest, Gants haptique



Plateforme robotique pour téléopération sociale

Grenoble, France GIPSA-LAB, INRIA GRENOBLE 2019

Travaux de recherche sur la mise en place de plateformes robotique contrôlées par un casque de réalité virtuelle pour de l'interaction sociale à distance.

Environnement technique : Unity3D, divers dispositifs VR (Oculus Rift DK2, HTC Vive), C++, C#, Suivi oculaire SMI, Icube & Pepper Robot

