

## Coordonnées

bru\_91@msn.com

[www.linkedin.com/in/bruno-ricaud-85851931](http://www.linkedin.com/in/bruno-ricaud-85851931) (LinkedIn)

## Principales compétences

Intelligence artificielle (IA)

Planification

Numérisation

## Langues

Français (Native or Bilingual)

Anglais (Professional Working)

Chinois (Elementary)

# Bruno RICAUD

Leader IA groupe - Expert intelligence artificielle et systèmes automatisés chez Nexter

Paris et périphérie

## Résumé

PhD en robotique, je suis expert en Intelligence Artificielle et robotique pour la défense terrestre, je conçois, je réalise et je dirige des projets scientifiques et technologiques. Je suis à l'initiative de projets d'innovation et de partenariats scientifiques et technologiques. J'exerce un rôle de stratégie visant à l'émergence d'axes de développement technologiques liant l'Intelligence Artificielle et la Robotique pour les futurs produits Nexter Systems.

En tant que Référent IA pour le groupe Nexter je coordonne également l'ensemble des activités IA du groupe.

Mes domaines d'expertises incluent :

- Intelligence Artificielle
- Drone aérien
- Robot terrestre
- Vision par ordinateur
- Numérisation de l'espace de bataille
- Stratégie, planification Gestion de projets
- Synthèse d'études

---

## Expérience

Nexter

11 ans 6 mois

Leader IA groupe Nexter - Expert en Intelligence Artificielle et les systèmes automatisés

mai 2023 - Present (2 mois)

Leader IA pour le groupe Nexter. Responsable de la Task Force IA groupe (pôle d'expertise IA Multi métiers).

Mise en place de la cohérence groupe sur les initiatives en matière d'Intelligence Artificielle. Développement de l'IA dans le groupe et les produits du groupe.

Responsable d'axe de R&T.

Rôle d'expertise et de prospective dans les domaines IA et systèmes automatisés.

Expert intelligence artificielle et systèmes automatisés

septembre 2020 - Present (2 ans 10 mois)

Versailles, Île-de-France, France

Responsable d'axe de R&T.

Rôle d'expertise et de prospective dans les domaines IA et systèmes automatisés en lien notamment avec le programme MGCS et les robots tactiques polyvalents

Référent IA pour Nexter.

Mise en place de la cohérence groupe sur les initiatives en matière d'Intelligence Artificielle

Publications :

Maxime DURANDEAU, Bruno RICAUD, Laurence KUJAWA, Imaginer et concevoir les interactions Humain-Robot du futur : une application à la robotisation du champ de bataille, IHM 2023

Cécile JOURDAS, Bruno RICAUD, Robots Tactiques Polyvalents, vers la réalisation de missions complexes en autonomie, PFIA 2021, APIA

Emmanuel BRESSON, Bruno RICAUD, Guillaume ALLEON, David SADEK, Yonatan TEBOUL, IA et Défense. Quelles visions dans l'industrie ?, DSI HORS SERIE 65, 2019

Responsable Prospective - Numérisation

octobre 2015 - septembre 2020 (5 ans)

Versailles Satory

Ingénieur d'études, Responsable Prospective Numérisation au sein de la Direction de l'ingénierie Systèmes

Responsable de l'axe stratégique d'innovation de la Numérisation.

Responsable de la roadmap numérisation en collaboration avec les experts seniors. Recherche d'axes d'innovations, de projets de recherches par l'analyse du marché, l'analyse d'états de l'art scientifiques et de réflexions avec les experts. Définition et contrôle du budget et des développements de ces projets. Reporting d'avancements à la direction. Création de

communications pour le partage de connaissance interne. Responsable d'une équipe de développement et de stagiaires. Définition de sujets de thèse en collaboration avec les laboratoires scientifiques. Recherche de partenariats industriels et scientifiques.

Responsable de projets de recherches innovants. Définition d'avant-projet et gestion de projet. Responsable fonctionnel de 10 salariés. Écriture d'études technologiques et scientifiques

Responsable d'études technico-opérationnelles (ETO) pour la DGA. Réalisation d'études scientifiques incluant des analyses de contexte, l'élaboration de concepts et leur évaluation. Écriture des présentations de progrès. Gestion des partenaires.

Doctorant à l'école des Mines ParisTech pour Nexter Systems  
juin 2012 - juin 2016 (4 ans 1 mois)

Doctorant en mathématiques and robotique pour l'obtention du grade de docteur en partenariat avec Nexter Systems et MINES ParisTech

Étude de la problématique : « Système de reconstruction d'environnement pour une aide au pilotage en environnement naturel ». Réalisation d'un état de l'art synthétisant un ensemble de publications scientifiques. Programmation d'algorithmes de vision par ordinateur (monoculaire et stéréoscopique) ainsi que de fusion de données de nuages de points LIDAR en Python et en C++ . Définition et réalisation d'une plateforme robotique terrestre pour la capture de données. Responsable de deux stagiaires pour du suivi d'expérience et des tâches de programmation.

Écriture de publications internationales et présentations en anglais :

Bruno RICAUD, Cyril JOLY, Arnaud De la FORTELLE 2017. Nonurban Driver Assistance with 2D Tilting Laser Reconstruction, Journal of Surveying Engineering, Vol. 143, Issue 4 (November 2017)

Bruno RICAUD, Cyril JOLY, Arnaud De la FORTELLE 2015. Are Virtual Reality headsets efficient for remote driving? RSS 2015,

BRUNO RICAUD, Cyril JOLY, Pierre BOURRÉ 2015. Non urban driver assistance with 2D tilting laser reconstruction MMT2015,

Bruno RICAUD, Bogdan STANCIULESCU, Amaury BREHERET 2014.

General Road Detection Algorithm, a Computational Improvement , ICPRAM 2014

Stagiaire en Vétronique

janvier 2012 - juin 2012 (6 mois)

Région de Versailles, France

Stagiaire au sein du département vétronique de Nexter Systems et du Centre de robotique (CAOR) de Mines ParisTech

Responsable d'une étude de performance d'un équipement vétronique.  
Recherche d'outils et écriture d'un protocole expérimental. Évaluation de l'équipement et analyse des résultats.

Définition d'un sujet de thèse par analyse des besoins clients. Assistance d'une équipe de roboticiens (Mines ParisTech). Programmation d'un outil de calibration Kinect en C++. Assistance de l'équipe Mines ParisTech pour le défi CAROTTE mis en place par la DGA (2ème place obtenue).

Alstom Transport

Assistant d'une équipe de maintenance du Métro de Lausanne  
septembre 2010 - décembre 2010 (4 mois)

Programmation d'éléments de suivi d'intervention en VBA

Réalisation de travaux mécaniques et électroniques

---

## Formation

Ecole nationale supérieure des Mines de Paris / Ecole des Mines de Paris

Doctor of Philosophy (PhD), Informatique, Vision, Robotique · (2012 - 2016)

EPF Ecole d'Ingénieurs

Master, Management des Technologies de l'Information et de la Communication · (2007 - 2012)

Saint-Louis Saint-Clément

Bac, Spécialité scientifique · (2000 - 2007)