

Sebastien Kramm

Enseignant chercheur

Adresse: LITIS, INSA de Rouen
BP 8, Av. de l'Université
76801 St Etienne du Rouvray
☎ +(33)06 76 30 75 78
✉ sebastien.kramm@univ-rouen.fr
📄 github.com/skramm

Statut & Situation professionnelle

- 09/2015 → Maître de conférences 61^e section, Université de Rouen Normandie
 - Enseignement : IUT de Rouen, dépt. Réseaux & Telecommunications, site d'Elbeuf
 - Recherche : LITIS Rouen, équipe "Systèmes de Transport Intelligent" (STI)
- 2013 Qualifié MCF en 27^e section
- 2009 Qualifié MCF en 61^e section
- 2008 → 2015 Chercheur associé, LITIS, équipe STI
- 2008 → 2019 Vacataire à l'INSA de Rouen, dept. Architecture des Systèmes d'Information
- 1998 → 2015 Professeur certifié (PRCE) titulaire à l'IUT de Rouen, département Génie Electrique & Informatique Industrielle (GEII)
- 1995 CAPES Génie Electrique, option électronique
- Résidence administrative IUT Rouen, Université de Rouen, 76821 Mt St Aignan Cedex

Diplômes & Formation

- 07/2008 Thèse de doctorat, Université de Rouen : "*Production de cartes éparées de profondeur avec un système de stéréovision embarqué non-aligné*", encadrement : Pr. Pierre Miché, Université de Rouen
- 1990 DEA Instrumentation et Commande, Université de Rouen

Thématiques de recherche

Mots clés Vision par ordinateur, 3D, *Data Mining*, Navigation & Localisation, ...

Compétences

- Génie logiciel gestion de versions (Git/Svn), intégration continue, systèmes de build, UML, tests, documentation, etc.
- Technos Web HTML5, CSS
- Programmation paradigmes objet et fonctionnel, programmation distribuée, expertise en C++, etc.
- Réseaux couches hautes et basses, protocoles
- Systèmes Hardware, systèmes d'exploitation, architecture, ...

Implication dans des projets de recherche

- Platinum 2016-2020 : Long Term Mapping for Urban Mobility
 - Financement : ANR
 - porteur : Pr. P. Vasseur, LITIS, Université de Rouen
 - partenaires : INRIA Sophia-Antipolis, IGN Paris, Université de Bourgogne

Responsabilités administratives

- Depuis 2015 : Membre du conseil de département, IUT Rouen
- Depuis 2013 : Responsable pédagogique d'une année de formation (gestion des vacataires, planification des emploi de temps par semaine, etc.)
- Depuis 2013 : Membre du jury de validation de semestre, IUT de Rouen
- 2014 : président de jury de bac

Co-encadrements de thèses

- 04/2019 → 2022 Lounès Saadi : "*Fusion d'informations pour la localisation temps-réel d'un objet industriel complexe représenté par une maquette numérique partiellement fidèle*", dirigée par Pr. A. Bensrhair, LITIS, INSA Rouen (thèse CIFRE)
- 10/2016 → 12/2019 Imeen Ben Salah : "*Extraction d'un graphe de navigabilité à partir d'un nuage de points 3D enrichis*", dirigée par P. Vasseur, LITIS, Université de Rouen, financement : ANR
- 12/2014 → 07/2018 Aymeric Dujardin, Stereolabs : "*Détection d'obstacles par stéréovision en environnement non structuré*" (thèse CIFRE), dirigée par A. Bensrhair, LITIS, INSA Rouen
- 01/2012 → 01/2015 Pierre Yver, Stereolabs : "*Analyse de contenu 3D pour de l'assistance à la production*" (thèse CIFRE), dirigée par A. Bensrhair, LITIS, INSA Rouen
- 10/2008 → 02/2012 Jimmy Pelcat : "*Reconstruction 3D et production de carte dense de disparité en stéréovision non-alignée pour des applications industrielles de localisation 3D et d'analyse de surface*" (thèse CIFRE), dirigée par A. Bensrhair, LITIS, INSA Rouen

Publications récentes

Brevets

- [3] Cécile SCHMOLLGRUBER, Edwin AZZAM, Olivier BRAUN, Aymeric DUJARDIN, Abdelaziz BENSRAIR, Sébastien KRAMM et Alexandrina ROGOZAN. "Individual Visual Immersion Device For a Moving Person With Management of Obstacles". Brev. WO 2018/087462. 2018.
- [7] Cécile SCHMOLLGRUBER, Edwin AZZAM, Olivier BRAUN, Aymeric DUJARDIN, Abdelaziz BENSRAIR, Sébastien KRAMM et Alexandrina ROGOZAN. "Dispositif individuel d'immersion visuelle pour personne en mouvement avec gestion des obstacles". Brev. INPI BFR 1660833. 2016.

Journaux

- [6] Bouchra BOUDINE, Sebastien KRAMM, Nabil El AKKAD, Abdelaziz BENSRAIR, Abderahim SAAIDI et Khalid SATORI. "A Flexible Technique based on Fundamental matrix for Camera Self-Calibration with Variable Intrinsic Parameters from two views". In : *Journal of Visual Communication and Image Representation* 39 (2016), p. 40-50.

Actes de conférence

- [1] Imeen BEN SALAH, Sebastien KRAMM, Cédric DEMONCEAUX et Pascal VASSEUR. "Navigability Graph Extraction From Large-Scale 3D Point Cloud". In : *21st IEEE International Conference on Intelligent Transportation Systems (ITSC)*. 2018.
- [2] Imeen BEN SALAH, Sebastien KRAMM, Cédric DEMONCEAUX et Pascal VASSEUR. "Summarizing Large Scale 3D Mesh". In : *IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS)*. 2018.
- [4] Imeen BEN SALAH, Sebastien KRAMM, Cédric DEMONCEAUX et Pascal VASSEUR. "Summarizing Large Scale 3D Point Cloud for Navigation Tasks". In : *IEEE 20th International Conference on Intelligent Transportation Systems (ITSC)*. 2017.
- [5] Imeen BEN SALAH, Pascal VASSEUR, Cédric DEMONCEAUX et Sebastien KRAMM. "Extraction d'un graphe de navigabilité à partir d'un nuage de points 3D enrichis". In : *16èmes Journées francophones des jeunes chercheurs en vision par ordinateur (ORASIS 2017)*. 2017.
- [8] Pierre YVER, Sebastien KRAMM, Abdelaziz BENSRAIR et Edwin AZZAM. "Color calibration for 3D images through polynomial fitting". In : *SPIE Electronic Imaging Conference, 3D Image Processing, Measurement (3DIPM) and Applications*. 2014.
- [9] Pierre YVER, Sebastien KRAMM, Abdelaziz BENSRAIR et Edwin AZZAM. "Global colour calibration for stereo images using polynomial fitting". In : *European Conference on Visual Media Production (CVMP)*. 2013.
- [10] S. KRAMM et A. BENSRAIR. "Obstacle detection using sparse stereovision and clustering techniques". In : *IEEE Intelligent Vehicle Symposium*. 2012.