# Marco AGGRAVI

**Chef de projet R&D et Ingénieur Robotique – Téléopération, Haptique, Intégration de robots**

La Bouëxière (35), France | +33 6 60 10 16 43 | marco@aggravi.eu | linkedin.com/in/marcoaggravi | aggravi.eu
Citoyen UE | Mobilité : Ille-et-Vilaine, 35 | Disponibilité : [préavis]

## PROFIL

Ingénieur robotique et docteur en haptique : **5 ans d'industrie** et **9 ans de R&D** (CNRS, Georgia Tech, Université de Sienne). J'intègre des systèmes de **téléopération à retour d'effort** sur **6 marques de robots** industriels et collaboratifs, et je pilote des **projets R&D européens et nationaux** de bout en bout : consortium, livrables, démonstrateurs, puis support des clients à l'international. Je recherche un poste de [Chef de projet robotique / Lead ingénieur intégration / Responsable R&D] dans [secteur visé : robotique industrielle, nucléaire, défense, médical].

## COMPÉTENCES CLÉS

- **Gestion de projet :** projets collaboratifs Horizon Europe et France Relance, coordination de partenaires, planification, suivi budgétaire, livrables et revues, relation client, avant-vente technique
- **Robotique :** téléopération, retour haptique / retour d'effort, commande de robots, intégration de cobots et de robots industriels, systèmes multi-robots, apprentissage par renforcement
- **Robots :** FANUC séries M/R-2000/LR (Stream Motion), Universal Robots série e, Kinova Gen3, Franka Robotics, Doosan Robotics série H, Stäubli série TX2, Kawasaki série R, interfaces haptiques Haption Virtuose et Desktop
- **Logiciel :** C/C++, Python, C#, ROS, ROS2, Linux, Git, MATLAB/Simulink, Unity3D, CMake, Docker, Qt
- **Langues :** italien (langue maternelle), anglais (C1, usage professionnel quotidien), français (usage professionnel quotidien, C1/C2 TCF 2026), allemand (notions)

## EXPÉRIENCE PROFESSIONNELLE

### Chef de projet R&D et Ingénieur Robotique — 09/2021 – aujourd'hui

Haption SA, Soulgé-sur-Ouette (35) – concepteur d'interfaces haptiques à retour d'effort (22 salariés)

- **Représentant d'Haption dans le projet Horizon Europe REGO** (2022–2026, coordonné par le CNRS, 7 partenaires, budget Haption 278 k€) : pilotage de deux tâches, deux livrables remis dans les délais, revues avec la Commission européenne.
- **Représentant d'Haption dans le projet France Relance PI5G** (coordonné par le CEA-List, clôturé en 10/2024, budget Haption environ 200 k€) : démonstrateur de téléopération 5G livré et présenté au salon Laval Virtual 2024.
- **Intégration de la plateforme de téléopération TREX** (TeleRobotics EXtender) sur 11 marques de robots (FANUC, UR, Kinova, Doosan, Franka, Kawasaki, Stäubli) ; Déploiement de l'architecture TREX sur 15+ installations industrielles.
- **Référent du support après-vente TREX** pour plus de 11 clients aux États-Unis, au Japon, à Singapour, au Royaume-Uni et en France : diagnostic, correctifs, et 6 nouvelles fonctionnalités issues des retours clients.
- **Développement commercial du marché italien** : 5 démonstrations, 15 prospects qualifiés, 7 contrats / 175 k€ de chiffre d'affaires.

### Chercheur postdoctoral, puis Ingénieur de recherche — 02/2017 – 08/2021

CNRS puis INSA Rennes / IRISA, équipe Rainbow, Rennes

- Retour haptique permettant à un opérateur distant de percevoir l'état d'une flotte de robots (connectivité, points d'intérêt) ; amélioration du contrôleur de formation issu de Georgia Tech.
- Apprentissage profond (renforcement et supervisé) pour reproduire l'algorithme de maintien de connectivité et rendre le comportement des robots plus lisible pour l'opérateur.
- Intégration d'un retour vibrotactile dans la poignée de l'interface Haption Virtuose 6D TAO (2021).
- Encadrement de 2 doctorants et 23 étudiants.

### Chercheur invité — 09/2016 – 01/2017

Georgia Institute of Technology, GRITS Lab, Atlanta (États-Unis)

- Commande en formation de robots terrestres et aériens, avec retour haptique pour un opérateur sur site.

### Doctorant, puis chercheur postdoctoral — 12/2012 – 01/2017

Université de Sienne, SIRSLab, Italie

- Thèse : « Vibro-tactile Haptic Guidance for Human-Robot Interaction and Cooperation Tasks » : vibro-tactile haptic guidance systems for human-robot interaction.

## PUBLICATIONS

29 publications dans des revues et conférences internationales (IEEE ICRA, IROS, Robotics and Automation Letters, Transactions on Automation Science and Engineering), 1095 citations, h-index 18 (Google Scholar). Liste complète : aggravi.eu/[page]

## FORMATION

**Doctorat en ingénierie de l'information (Bac+8)** — 2016

Université de Sienne, Italie

**Master (Laurea Magistrale) en ingénierie informatique (Bac+5)** — 2011

Université de Sienne, Italie ; dont stage Erasmus de 6 mois en Allemagne