

Introduction

Université Toulouse Paul Sabatier - KEAT9AA1

Guilhem Saurel

2025-09-01



IR en robotique humanoïde

About this presentation

Available at

<https://homepages.laas.fr/gsaurel/>

<https://nim65s.github.io/>

Under license



<https://creativecommons.org/licenses/by-sa/4.0/>

Powered by **typst** 

- > Responsable de 100+ logiciels C++ et/ou Python:
 - Maintenance
 - Conseil
 - Pérennisation
 - Diffusion
- > Développement d'exemples
- > Formations techniques
- > Web

- > C++
- > Python
- > JAVA
- > Git
- > Forges (github, gitlab, ...)

- > Packaging (CMake, setuptools, uv, ...)
- > Documentation (doxygen, sphinx, ...)
- > formattage automatique (black, clang-format, ...)
- > analyse statique (ruff, flake8, clang-tidy, ...)
- > test unitaires (unittests, gtest, pytest, ...)
- > intégration continue (gitlab-ci, github actions, travis, ...)

Contenu

- > Conception des systèmes orientés objet

Évaluation

- > TP
- > Examen le 08/12