

CURRICULUM VITAE

Nom et Prénom : OLAOLUWA DEMOLA ALADETOLA

Date et lieu de naissance : Né le 24 mars 1990 à Lagos (Nigeria)

Adresse : 7A Avenue de la Porte des Lilas, 75019 Paris, France

Courriel : olaoluwa-demola.aladetola@sorbonne-universite.fr

Courriel personnel: ollyboi999@yahoo.com

Rattachement actuel : Sorbonne Université - ISIR, Équipe ASIMOV

Statut : Attaché Temporaire d'Enseignement et de Recherche (ATER)

Qualification (CNU 61) - campagne 2026 (résultat attendu)

[Website](#) | [Google Scholar](#) | [ORCID](#) | [GitHub](#) | [ResearchGate](#) | [Sorbonne Directory](#)

PROFIL SYNTHÉTIQUE

Docteur en Informatique et Automatique (Section 61), actuellement ATER (192h ETD) à Sorbonne Université.

Spécialisation :

- Robotique industrielle (manipulateurs, commande position/effort)
- Automatique continue et discrète
- Informatique industrielle et systèmes automatisés
- Interaction robot-environnement
- Intégration sous ROS2

Enseignant orienté **travaux pratiques et pédagogie par projets**, avec expérience en formation technologique.

Opérationnel dès le premier jour pour des enseignements du L1 au M2, incluant l'encadrement de projets et le suivi d'étudiants en alternance.

SITUATION ACTUELLE

ATER - Sorbonne Université (2025-présent) -192h équivalent TD

Robotique

Commande des manipulateurs robotiques (M2 - Responsable TP - 30h)

- Cinématique directe et inverse
- Jacobiennes
- Commande en position et en effort
- Implémentation sous ROS2
- Validation en simulation

Automatique

- Automatique (L3)
- Automatique fréquentielle (M1)
- Modélisation de systèmes dynamiques
- Régulation et synthèse de correcteurs
- Implémentation numérique

Programmation & systèmes

- Programmation orientée objet (Python, C++)
- Traitement du signal
- Simulation MATLAB/Simulink

Enseignements majoritairement réalisés en TP/TD expérimentaux

Enseignant-chercheur - Formation technologique (2013-2021)

Licence (équivalent L1-L3):

Enseignements :

- Robotique industrielle
- Automatique industrielle
- Automatique discrète
- Automates programmables industriels (PLC)
- Instrumentation et systèmes automatisés

Réalisations :

- Création d'un laboratoire de mécatronique
- Développement de bancs expérimentaux
- Encadrement de projets techniques appliqués

ENCADREMENT & PROFESSIONNALISATION

- Encadrement autonome de projets (Licence & Master)
- Suivi pédagogique individualisé
- Évaluation par compétences
- Expérience en environnement technologique appliqué
- Motivation forte pour l'**encadrement d'alternants**

PARCOURS ACADÉMIQUE

- **Doctorat en Informatique et Automatique** - Université de Lorraine | 2021 - 2024
- **Master en Robotique** - Federal University of Technology Akure | 2013 - 2018
- **Licence en Génie du Contrôle** - Ekiti State University | 2009 - 2013

CONTINUITÉ DES ACTIVITÉS

- ATER - Sorbonne Université (ISIR) | 2025 - 2026
- Activités de recherche - Université de Lorraine | 2024 - 2025
- Doctorat en Informatique et Automatique - Université de Lorraine | 2021 - 2024
- Enseignant (Lecturer) - Federal Polytechnic Ilaro | 2013 - 2021
- Master en Robotique - Federal University of Technology Akure | 2013 - 2018
- Licence en Génie du Contrôle - Ekiti State University | 2008 - 2013

Continuité des activités assurée sans interruption professionnelle non couverte.

RECHERCHE – ALIGNEMENT LS2N

Thématiques :

- Commande de manipulateurs robotisés
- Interaction robot-environnement
- Commande d'effort
- Systèmes électromécaniques

Projet actuel :

Développement d'une commande adaptative pour une main robotique (16 DDL)
Modélisation cinématique - Jacobiennes - Implémentation ROS2

Applications :

Robotique industrielle - robotique collaborative - systèmes manufacturiers

PUBLICATIONS

Revue internationale (avec comité de lecture)

- **Aladetola, O.**, Boukhni, M., Adjallah, K. Advanced Torque Ripple Minimization of Synchronous Reluctance Machine for Electric Vehicle Application, *Energies*, vol. 16, article 2701, 2023.
- **Aladetola, O.**, Akingbade, K.F., Adelakun, N.O., Development of a Two-Link Robotic Manipulator, *IRE Journals*, vol. 3(8), 2020.
- **Aladetola, O.**, Adelakun, N.O., Ajayi, A.O., An Innovative Pick and Place Robotic Arm System, *Indian J. Adv. Sci. Eng. Technol.*, vol. 1(2), 2022.

Conférences internationales

- **Aladetola, O.**, Boukhni, M., Adjallah, K. Torque Ripple Minimization Scheme, IEEE CoDIT, Rome, 2023.
- **Aladetola, O.**, Boukhni, M., Adjallah, K. Sensorless Control using EKF, IEEE CoDIT, Malte, 2024.

Autres publications et communications disponibles sur Google Scholar.

COMPÉTENCES TECHNIQUES

- **Robotique** : ROS2, Gazebo, MoveIt, cinématique manipulateurs
- **Automatique** : robuste, adaptative, MPC, EKF
- **Informatique industrielle** : PLC, intégration capteurs/actionneurs
- **Programmation** : Python, C++, MATLAB/Simulink, Linux

LANGUES

Français : professionnel (TD/TP) - Anglais : courant

RÉFÉRENCES

- Prof. Stéphane Doncieux - Sorbonne Université | stephane.doncieux@sorbonne-universite.fr
- Prof. Emmanuel Guigon - Sorbonne Université | emmanuel.guigon@sorbonne-universite.fr