



Ingénieur Centrale Lyon Spécialisé en Robotique Recherche d'emploi à partir d'Octobre 2024

>> /Profil résumé

>> Ingénieur en robotique récemment diplômé, spécialisé dans la conception et le développement de solutions robotiques. Je souhaite mettre à profit mes compétences techniques et analytiques, et contribuer à des projets innovants et durables. Passionné de robotique, je cherche à approfondir mes connaissances et méthodes dans ce domaine en me confrontant à des problématiques réelles et utiles.

>> /Expériences professionnelles

>> **04/2024-09/2024 | Darmstadt Allemagne** > **Stagiaire en Estimation de Pose 6D | IAS (Intelligent Autonomous Systems Group), TU Darmstadt** # Affiné l'estimation de la pose en 6 dimensions par modèle d'intelligence artificielle et ajout de capteurs tactiles afin d'améliorer la préhension d'objet par le robot Tiago_dual
>> Développement ROS (Linux, Python, Moveit), gestion d'environnement Docker, veille technologique en estimation de pose.

>>

>> **02/2023-07/2023 | Ecully France** > **Stagiaire en Conception Robotique | CNRS - LIRIS (Projet NePTUNE)**
Conçu un support de caméra robotisée pour suivre les nageurs olympiques, produisant des données visuelles précises.

>> Développement Python (Tkinter, OpenCV/moviepy, YOLO), GitHub, modélisation 3D (Onshape), codage Arduino.

>>

>> **05/2022-07/2022 | Lyon France** > **Stagiaire en Logistique Urbaine | Startup - SFL (Société Fluviale de Logistique)** # Rédigé un cahier des charges et simulé l'intégration d'un bras robotique de déchargement sur une péniche de marchandise pour améliorer la logistique urbaine fluviale.

>> Modélisation 3D (Onshape), simulation (KUKA.sim), rédaction de cahier des charges, gestion de projet, communication interdisciplinaire.

>>

>> **07/2021 | Sisteron France** > **Stage Ouvrier | Entreprise Minetto** # Participé à des chantiers de terrassement et de construction de digues, acquérant une expérience en travail d'équipe et en sécurité sur chantier.

>>

>> /Formation

>> **Octobre 2024** > **Autoformation**

>> HuggingFace, Blender, Unity, IsaacSim Nvidia# Outils pour l'apprentissage robotique en environnement simulé

>>

>> **2020 - 2024** > **École Centrale de Lyon**

>> Informatique # Big Data, DataScience, Deep learning, Computer Vision, Cybersecurity.

>> Ingénieur # Systèmes Électroniques, Automatique, Énergie Électrique, Génie Mécanique, Systèmes Poly Articulés, Systèmes Embarqués, Prototypage par Fablab, Système Automatisé de Production, Entreprenariat.

>>

>> **2018 - 2020** > **Classes préparatoires TSI**

>> Lycée Rouvière - Toulon (83) Technologies et Sciences de l'Ingénieur

>>

>> **2018** > **Baccalauréat - Mention Très Bien**

>> Lycée Pierre Gilles de Gennes - Digne les bains (04) Filière Sciences et Technologies de l'Ingénieur et du Développement Durable, spécialisé en Systèmes Informatiques et Numériques

>>

>> /Compétences

>> **Langues**

>> Anglais

>>

>> **Informatique**

>> Développement sous Linux | Gestion de projet informatique # Git, Docker, HuggingFace, WandB

>> Langages de programmation # Arduino, C++, Python, Matlab | Traitement de données # SQL, noSQL

>> Logiciels de dessin 3D # SolidWorks, On Shape, SketchUp, CATIA, Blender

>>

>> /Activités associatives

>> **Robotique**

>> **2021-2022** > Préparation à la coupe de France de Robotique # Projet en équipe d'étudiants.

>> Projets électroniques # Robot home-made, Panneau à LED et projet de TIPE « Benthoscope »

>>

>> **Musique**

>> **2022** > Trésorier de l'association « Fanfare Piston » # Animations de rues, fêtes de villages, tournées.

>> Pratique amateur # Trombone, Flûte traversière, Saxophone, Guitare et Piano

>>

>> **Sports**

>> Pratique en club # Basket, Handball, Judo, Escalade

>> Pratique nautique # Planche à voile, Catamaran, Voilier habitable (Glénans)