

Née en 1994

--

0 à 1 an d'expérience

Réf : 2006220954

Ingénierie électronique et numérique

Ma recherche

Je recherche tout type de contrat, dans toute la France, dans l'Ingenierie.

Formations

2019 : Bac +5 à Institut Supérieur de l'Electronique et du Numérique (ISEN Lille) sur Lille
Diplôme d'ingénierie, option Robotique profil manager

2012 : Bac à Lycée Notre-Dame de Kerbertrand sur Quimperlé
Baccalauréat série S

Expériences professionnelles

10/2019 à ce jour :

Control Engineer chez Alstom

Prestataire ASITIX en tant qu'ingénierie contrôle pour ALSTOM.

- Responsable du fonctionnel de l'aspect motricité sur le projet de conception d'un nouveau métro pour la RATP

03/2019 - 09/2019 :

Stage de fin d'études chez Valeo Vision

Pôle R&D électronique

- Etude des modes de défaillance et analyses des effets, sur cartes électroniques (eFMEA)
- Tests sur produits électroniques. Tests de type HTE et CEM
- Création d'un filtre électronique permettant de filtrer certaines variations de flux lumineux

05/2018 - 08/2018 :

Stage d'application technique chez Melexis

- 2 études de faisabilité :

- Automatisation d'un protocole de calibration en températures

- Implémentation d'un moyen de filtrer des fichiers de configuration, à partir d'un code barre

- Support sur l'analyse de données magnétiques pour une nouvelle machine de tests magnétiques

2016 - 2018 :

Agent de conduite du tramway chez Transpole - Keolis

Conduite de Tramway de Lille, avec les responsabilités associées, en job étudiant.

Langues

Français (Oral : courant / Ecrit : expérimenté)

Atouts et compétences

Informatique : Langages de programmation (C, C++, java, Python, VBA, SQL)

Electronique : Langages de programmation (FPGA, VHDL, assembleur, Arduino) ; logiciels (SolidWorks, Altium, Github)

Robotique : ROS, Matlab/Simulink

Management :

- Chef de projet d'une équipe de 8 personnes. Projet de M2 en Robotique, thème de l'industrie 4.0. En collaboration avec le technicentre de la SNCF.

- Méthode agile, Lean management

Permis

Permis B