

Alexandre Le Bouch

Développeur
Mécatronique &
Systèmes embarqués



Formation

2020 - 2025

Master 2 Robotique Bordeaux Ynov Campus

Système embarqué option
mécatronique

2020

Baccalauréat Bordeaux, Lycée Saintonge

Bac STI2D option SIN
Mention bien

Expériences professionnelles

Aerospline (alternance & stages)

Bruges (33)

Réalisation de projets impliquant des robots collaboratifs (Universal Robot), développement de l'interface et du programme robot.

Utilisation de Python, Vue.js, MQTT et NixOS.

Développement de computer vision en Python (calcul d'utilisation et d'exploitabilité de données).

Codage en Python d'un lidar.

Utilisation de techniques lidar SLAM.

2020 - 2025

Compétences

Hard :

- Python, C, VueJs
- Conception 3D
- Conception Electronique
- Anglais C1
- Windows & Linux
- Git

Soft :

- Envie d'apprendre
- Dynamique
- Passionné
- travail d'équipe

Projets réalisés

Biomimétisme : (en cours)

Projet de fin d'études : le but est de créer un oiseau radiocommandé qui vole en utilisant un mouvement de battement d'ailes.

Conception 3D, électronique, programmation, gestion de projet

Home dashboard : (en cours)

Projet personnel : le but est d'afficher des informations : calendrier connecté, météo, informations, heure.

Utilisation de Docker, Python, Vue.js, MQTT

Tiago ROS2 : 2025

Utilisation du robot Tiago dans ROS2 pour faire de la relocalisation en fonction d'un code Aruco.

Utilisation d'OpenCV, Nav2, SLAM, ROS2

Turtlebot ROS2 : 2024

Reproduction d'une épreuve de la Robocup, le robot suit une personne puis rentre à sa base.

Utilisation Lidar, SLAM, Nav2, ROS2

Chronobio : 2023

Réalisation d'un algorithme qui doit jouer à un jeu de simulation de ferme. Le but est de faire de la programmation orientée objet.

Passions et activités



Sport



Jeux



Musique

Et si nous faisons connaissance ?



Né le 21/10/2002



06 83 75 61 96



Bordeaux (Permis B)



alexandre.lebouch@ynov.com

