

# Alexandre Le Bouch

Alternant  
Mécatronique  
Système 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)

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.

2022 - 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



alexandre.lebouch@ynov.com

