

# Anne FERRIER

23 ans - Permis B



Recherche emploi en  
développement 3D

## COMPÉTENCES

- C#
- C++
- C
- Python
- Java
- JavaScript
- WebGL
- Unity
- Blender
- Motion Capture
- Linux
- Windows
- MacOS

## CENTRES D'INTÉRÊT

- **Musique** : pratique de la flûte traversière pendant 12 ans
- **Lecture** : romans policiers et thrillers principalement

## ME CONTACTER

Téléphone : 06 31 51 44 87

Email : [anne.ferrier71@gmail.com](mailto:anne.ferrier71@gmail.com)

LinkedIn : [linkedin.com/in/anne-ferrier](https://www.linkedin.com/in/anne-ferrier)

## CURSUS SCOLAIRE

### Université de Strasbourg

Master Informatique Image et 3D | 2019 - 2020

- Réalité virtuelle
- Modélisation géométrique
- Traitement de l'image
- Vision et visualisation

### Université de Strasbourg

Licence Informatique | 2018

- Fondements théoriques et compétences pratiques de base en informatique

### Lycée Henri Vincenot (71)

Baccalauréat Scientifique, mention Assez Bien | 2014

## POSTES OCCUPÉS

### Stage WhiteQuest (intégré à Assystem) : 3D et simulation pour les environnements à hauts risques

Janvier - Juillet 2020

- C#, Unity3D
- Participation au développement de contenus et de nouvelles fonctionnalités du framework de simulations virtuelles photo-réalistes LabQuest

### Stage ICube : recherche en réalité virtuelle pour l'Industrie 4.0

Juin - Août 2019

- C#, Unity3D, HTC Vive, Perception Neuron (Motion Capture), Blender
- Développement d'un jumeau virtuel de l'usine-école de l'IUT d'Haguenau, et d'un travailleur virtuel
- Etude de l'ergonomie des postes de travail

### Stage ICube : synthèse de texture

Juin - Juillet 2018

- Évaluation des méthodes de synthèse de textures via leurs statistiques

### Cours particuliers de mathématiques

2014 - 2018

- Niveau 5ème à Terminale
- Remise à niveau, compléments de cours et préparation aux examens

## PROJET INFORMATIQUE

### Travail encadré de recherche en réalité virtuelle

Laboratoire ICube (équipe IGG) | 2019

- C#, Unity3D, HTC Vive
- Intégration de méthodes d'interaction à des méthodes de navigation n'utilisant pas les mains, pour pouvoir se déplacer et interagir avec l'environnement simultanément