



COORDONNÉES



Numéro

07.66.43.45.52



Email

leblanc.yann1@gmail.com



LinkedIn

www.linkedin.com/in/yann-le-blanc



Adresse

Épinay-sur-Seine 93800,
France



Portfolio web

www.yvnnlb.com

COMPÉTENCES

Soft skills

Communication

Esprit d'analyse & synthèse

Adaptabilité

Capacité d'écoute

Sens de l'organisation

Langues

Français - Langue maternelle

Anglais - B2 (intermédiaire)

Hard skills

Système embarqué :

Raspberry Pi, Arduino, Simulink,
STM32

Langages de programmation :

HTML/CSS, C, C++, Python, VHDL

Bases de données :

NoSQL, SQL

Réseau :

Wireshark, TCP/IP

LE BLANC YANN

Ingénieur en systèmes embarqués

PROFIL PROFESSIONNEL

Jeune ingénieur en Systèmes Embarqués, je souhaite mettre mes compétences techniques et analytiques au service de projets innovants dans les domaines industriels et technologiques. Curieux, rigoureux et impliqué, je m'investis pleinement pour garantir la performance et la réussite des solutions développées.

FORMATION ET CERTIFICATS

ESIEA

(2020 - 2025)

Diplôme d'Ingénieur –
Spécialité Systèmes
Embarqués

Ivry-sur-Seine, 94200

OpenClassroom

Développer en C
pour l'embarqué

Certificat



EPI Polytechnique

(Mai 2023 - Juin 2023)

Semestre
international
Génie informatique

Tunisie

esiea

Jeanne d'Arc

(2018-2020)

Terminale S
Spécialité Math

Franconville, 95130

freeCodeCamp

Analyse de données
avec Python

Certificat



EXPÉRIENCES

● SNCF Réseau - Alternance Développeur Full Stack

Octobre 2022 - Août 2025

- Développement d'interfaces web en Python/Flask.
- Intégration front-end HTML/CSS/JS.
- Conception et publication de modules e-learning.
- Réduction du temps de saisie de 50%.
- Mise en place d'une base de données SQL.

● Projet personnel - Portfolio web

Janvier 2025 - Avril 2025

- Élaboration d'un portfolio en ligne présentant parcours, compétences et projets techniques.
- Conception et développement d'un site web responsive avec HTML/CSS et JavaScript pour sa mise en œuvre.

● Projet académique - Robotique mobile et industrielle

Janvier 2024

- Développement d'un robot autonome en C++/Arduino intégrant la détection et le suivi d'objet via capteurs.
- Implémentation de la logique de prise de décision et validation du système complet.