



COORDONNÉES



Numéro

07.66.43.45.52



Email

leblanc.yann1@gmail.com



Lien LinkedIn

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



Adresse

Épinay-sur-Seine 93800,
France



Lien Portfolio

www.yvnnlb.com

COMPÉTENCES

Soft skills

Communication

Esprit d'analyse & synthèse

Adaptabilité

Capacité d'écoute

Sens de l'organisation

Langues

Français



Anglais



Hard skills

Système embarqué :

Raspberry PI, Arduino, Mbed, STM32

Langages de programmation :

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

Base de donnée :

NoSQL, SQL

Réseau :

Wireshark, TCP/IP

LE BLANC YANN

23 ANS

PROFIL PROFESSIONNEL

Ingénieur diplômé en Systèmes Embarqués, je souhaite contribuer à des projets mêlant technologie et compréhension des besoins métiers.

Curieux et rigoureux, je mets mes compétences techniques et analytiques au service de la performance et de l'innovation des entreprises.

FORMATION ET CERTIFICATS

ESIEA (2020 - 2025)

Cursus Ingénieur du
Numérique (classe
préparatoire intégrée
inclus)

Ivry-sur-Seine, 94200

OpenClassrooms

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



EXPÉRIENCE

● Alternance - Développeur Full Stack

SNCF Réseau

Octobre 2022 - Août 2025

- Automatisation de processus internes
- Développement d'interfaces web (HTML/CSS/JS, Python) et intégration de modules e-learning.
- Mise en place de supports de documentation.
- Digitalisation de livrets de suivi.

● Projet personnel - Site Web

Portfolio

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 - Robotique

Robotique mobile et industrielle

Janvier 2024

- Programmation d'un robot à l'aide du langage C++ consistant à reconnaître un objet parmi d'autres et s'orienter en fonction de la position de cet objet.
- Utilisation du logiciel Arduino.