

## DEMME Tanguy – Etudiant en ingénierie

**Objectif :** Mon objectif est de travailler dans la robotique et les objets connectés, notamment dans le domaine de l'intelligence artificielle ou des nouvelles interfaces homme machine.

### Formations :

- ⚙ 2013-2017 : Etudiant à l'ESIEA, école d'ingénieur, (Ivry-sur-Seine).
- ⚙ 2012 : Bac S option Sciences de l'Ingénieur.

### Compétences :

- ⚙ Maîtrise et pratique fréquente de langages de programmation : C, C++, VB.net, java, NodeJS, Python, assembleur. Maîtrise de ROS (Robotic Operating System), de OpenGL et OpenCV.
- ⚙ Outils de conception, modélisation et animation 3D (SketchUp, SolidWorks, Blender, Unity), de dessin (Photoshop, Krita).
- ⚙ Utilisation et calibration d'imprimantes 3D, découpeuse laser, CNC.
- ⚙ Prototypage électronique et expérience avec de nombreux modèles de cartes à microcontrôleur (NodeMCU, Arduino, BeagleBone).
- ⚙ Développement web et mobile : Android, wordpress, bootstrap, Webstorm, Materializ.
- ⚙ Expérience avec les SDK (Android, Emotiv, Microsoft, Myo).

### Expériences :

- ⚙ 2016 : Stage chez Dassault Système dans le département R&D, développement en C++ sur le logiciel CATIA.
- ⚙ 2015 : Stage dans la société Synapticon, où j'ai travaillé avec ROS en c++ pour un robot tondeuse à gazon équipé de capteur lidar et tracking par gps.
- ⚙ 2014-2015 : Expérience entrepreneuriale en tant que CEO et fondateur de la start-up EDEVE, spécialisé dans la conception de robots pour l'éducation.
- ⚙ 2014 : Prestataire dans une junior entreprise (la PIER) pour une mission de développement sous Android.
- ⚙ 2014 : Conception et modélisation 3D d'une main robotique pour la société Cogibot.
- ⚙ 2013 : Stage dans la société Infotron qui conçoit et produit des drones pour la DGA, j'y ai travaillé sur le portage du système sur BeagleBone.

### Projets :

- ⚙ 2016 : Réalisation d'un hexapode inspiré de la fourmi avec 24 degré de liberté (4 par pattes). Sponsoriser par Alten et présentée à la MakerFaire Paris et à la Japan Expo 2016.
- ⚙ 2015 : Espoir recherche à l'ESIEA (programme qui permet aux étudiants de faire de la recherche en plus des cours) avec le laboratoire Atis dans le but de développer un catamaran avec tracking de cible sous ROS et opencv.
- ⚙ 2014 : Bras et mains robotiques présentées à la convention Geekopolis. Par la suite l'association Caliban m'a sponsorisé pour la version suivante.
- ⚙ 2013 : Conception et réalisation de mon propre modèle d'imprimante 3D.

**Langues :** Anglais bonne maîtrise (TOIEC 820) et Allemand notions.

**Loisirs :** Association : Responsable projet de l'association de robotique DTRE deux année consécutive. Lecture : Romans scientifiques, science-fiction, revues (sciences & vie, l'ordinateur individuel). Terrariophilie : Elevage de Reptiles et invertébrés.