

Kévin ROSSI

Développeur Web Full-Stack

Ingénieur mécatronique de formation avec une grande partie de programmation, je me suis réorienté vers le développement Web et Web mobile pour pouvoir devenir Développeur Web Full-stack.



Compétences techniques

Développement Web

Front-end : **HTML5**, **CSS3**, **JavaScript**, Bootstrap 5.0

Back-end : **Ruby on Rails**

Frameworks : **Stimulus.js**, Vue.js, React

Base de données : **SQL** - ActiveRecord - **PostgreSQL** - SQLite

Autres : **Git**, **GitHub**, Heroku, **Figma**, OpenAI

Robotique

LabVIEW - Expérience > 4 ans

JAVA, **Python**, **C**, Matlab, Arduino, SysML - Notions de base

Gestion de projet

Trello, **Slack**, Gantt Project, Suite Microsoft (Word, Excel, PowerPoint, Project)

Expérience professionnelle

- **Ingénieur Méthodes Chef de projet - Volontariat International en Entreprise (VIE)**
NIDEC Leroy-Somer Fuzhou, Chine / De janvier 2024 à avril 2024
Gestion de plusieurs **projets d'automatisation** en parallèle.
Imprégnation - Bobinage - Insertion - Ligne de production
- **Ingénieur Méthodes Automatismes - Intérim NIDEC Leroy-Somer** Angoulême & Orléans & Olomouc (Tchéquie) / D'octobre 2023 à décembre 2023
Formation **machines automatisées (France et Tchéquie)**
- **Ingénieur BE mécatronique Cegelec NDT-PSC** Bourg-De-Péage, France / De septembre 2020 à octobre 2023
Procédés automatisés pour le contrôle non destructif en centrale nucléaire.
Programmation d'IHM (LabVIEW) - Automate - Recettes - Essais de qualifications avec le client - **Mise en service industrielle** en centrale nucléaire - **Rédaction de documents**
- **Stage de fin d'études ingénieur mécatronique Cegelec NDT-PSC** Bourg-de-Péage, France / De mars 2020 à août 2020
Prototypage d'un robot pour contrôle non destructif de tuyauterie en centrale nucléaire.
Banc de test - Utilisation de bibliothèque **.NET** - Rédaction de **notices et rapports**
- **Stage assistant ingénieur Laboratoire à LUT University** Lappeenranta, Finlande / De septembre 2018 à janvier 2019
Robot mobile (TIERA robot) pour zones radioactives.
Programmation (LabVIEW) des bras, mains robotisées et capteurs
- **Stage opérateur Safran Landing Systems** Villeurbanne, France / Janvier 2018
Contrôle des pièces - Préparation des fours - Manutention

Formations

- **Développeur Web et Web Mobile (Bac+3/4) Le Wagon** Lyon / De juillet 2024 à août 2024
Formation **super intensive** de 9 semaines (avec cours préparatoire) - Création d'**applications Web et Web mobile**
Titre professionnel de niveau 6 : **RNCP35653**
- **Diplôme d'ingénieur en mécanique - Option mécatronique et système complexe (Bac+5) Supméca - Groupe ISAE** Paris / De 2017 à 2020
Projet d'ingénierie mécanique : Conception d'une éolienne
Projet Bureau d'étude : Robot mobile avec **ArianeGroup (Arduino)**
Projet de synthèse : Ingénierie systèmes (**MBSE**) avec le **CNES (PERSEUS)**
- **Classe préparatoire aux grandes écoles Lycée Jean Perrin** Lyon, France / De 2015 à 2017
Filière Mathématiques-Physique

☎ +33 (0)762129749

✉ kevinrossi@free.fr

🏠 Permis B

📍 Rhône

Projets Web

Portfolio

- Portfolio avec ensemble des projets

[Lien GitHub](#) - [Lien site](#)

Best United

- Déploiement d'une **application Web mobile complète** - Equipe de 4 personnes
- Vente de sneakers en ligne des boutiques locales avec **gestion de leur stock** et **marketplace** pour les clients - Utilisation d'**API**

[Lien GitHub](#)

Date Faker

- **Marketplace type Airbnb** - Location de faux Date - Equipe de 4 personnes

[Lien GitHub](#)

Réseaux sociaux

LinkedIn @[Kévin ROSSI](#)

GitHub @[KevRo69](#)

Langues

Anglais

Niveau C1, expérimenté

Anglais professionnel

Espagnol

Niveau B1, intermédiaire

Atouts

Gestion du temps Rigoureux et organisé

Autonomie Avec esprit d'équipe

Rédaction Bonne qualité rédactionnelle

Centres d'intérêt et autres

Ancien membre du BDE Organisateur du Week-End d'Intégration 2019, gestion d'un budget (40000€ & 200 pers.)

Sport Course à pied, tennis, football

DJ Apprentissage autodidacte