Nirav Patel

(514) 814-7803 | niravp0703@gmail.com | linkedin.com/in/niravp0703 | github.com/Niravanaa

ÉDUCATION

Université Concordia

Montréal, QC

Baccalauréat en génie logiciel (Programme CO-OP)

Sept. 2022 - Mai 2026

Expérience

Spécialiste SDK

Septembre 2023 – Décembre 2023

 $Montr\'eal,\ QC$

 $Genetec\ Inc.$

- Fourni des services de consultation SDK aux partenaires de développement de Genetec, notamment le dépannage, le développement d'applications personnalisées et le partage de connaissances.
- Travaillé dans un environnement dynamique, acquérant de l'expérience pratique avec des solutions de sécurité de pointe.
- Démontré de solides compétences techniques en C# et Microsoft Visual Studio, tout en maintenant une communication efficace en anglais et en français.

Projets

BlogWiz | Java, JavaFX, Maven, Eclipse

Septembre 2023 – Octobre 2023

- Création de "BlogWiz", une application de gestion de contenu de blog basée sur Java avec authentification SSH, une interface intuitive et des fonctionnalités de gestion de fichiers.
- Mise en œuvre de fonctionnalités telles que l'exploration de fichiers, l'édition de texte et la journalisation en temps réel.

TaskManagerWPF | C#, WPF, Visual Studio

Septembre 2023 – Octobre 2023

- Développement d'une application de gestion de tâches riche en fonctionnalités à l'aide de Windows Presentation Foundation (WPF) et de C# pour améliorer les compétences en développement WPF et C#.
- Suivi d'une feuille de route avec des étapes, notamment une liste de tâches de base avec des fonctions d'ajout, de modification, de suppression et de répertoire, la personnalisation des propriétés des tâches et la possibilité de sauvegarder et de charger des tâches à partir de diverses méthodes de stockage de données.

PySimulator | Python, Tkinter, VS Code

Septembre 2023 – Octobre 2023

- Développement d'un "Simulateur de mouvement de projectiles 2D" basé sur Python pour visualiser et simuler le mouvement de projectiles 2D, permettant aux utilisateurs de saisir des paramètres de lancement et de visualiser les trajectoires.
- Les fonctionnalités incluent la possibilité de simuler le mouvement de projectiles, de visualiser les trajectoires avec Matplotlib et d'afficher des métriques critiques telles que la hauteur maximale, la portée et le temps de vol. Les utilisateurs peuvent ajuster les plages des axes x et y, activer/désactiver les lignes de la grille et effacer le graphique.

$ArduinoCart \mid C++, Arduino$

Janvier 2020 - Mai 2020

- Développement d'un projet "Charriot Arduino autonome" impliquant un effort d'équipe avec les membres pour créer un robot de parcours d'obstacles avec plusieurs capteurs et un servo-moteur pour la navigation autonome.
- Mise en œuvre de trois modes opérationnels : contrôle à distance pour un fonctionnement manuel, suivi de mur pour un suivi automatique des murs et mode de suivi de ruban adhésif pour le suivi de ruban coloré au sol.

Bourses et Récompenses

Bourse d'entrée de la famille Schouela à l'Université Concordia Bourse d'entrée Adopt-a-Student à l'Université Concordia Médaille de bronze du lieutenant-gouverneur général du Québec Septembre 2022

Septembre 2022

Juin 2020

Compétences Techniques

Langages: Java, C#, Python, C/C++, SQL (Postgres), JavaScript, HTML/CSS/PHP

Cadres de travail: React, Node.js, Flask, WPF, Tailwind CSS, Bootstrap

Outils de développement: Git, Github, Jira, TFS, VS Code, Visual Studio, IntelliJ, Eclipse, Arduino, Maven, Unity

Engme

Bibliothèques: Tkinter, Three.js, Matplotlib