

Sterley Labady

Intelligence Artificielle et Robotique Langue: Français / Anglais

[] +33755060562

Mobilité: Toute la France

Formation

Master en Intelligence Artificielle et Robotique (2024)

L'Ecole ENSEA & CY Cergy Paris Université

Licence Informatique (2022)

Sorbonne Université

Expériences

Ingénieur R&D en Intelligence Artificielle

Valeo - Recherche & Innovation

Depuis avr. 2024

Créteil, France

Mise en œuvre de modèles d'intelligence artificielle pour la simulation de trafic divers et réalistes.

Réseau de neurones à spikes plastique pour du Machine Learning avancé

ETIS

Sept. 2023 - Mar. 2024

Cergy, France

Optimisation des Spiking Neural Networks (SNNs) à l'aide de l'Algorithme Génétique pour résoudre des problèmes d'apprentissage par renforcement, en incorporant de la plasticité synaptique pour améliorer le réalisme biologique et l'efficacité de l'apprentissage.

Ingénieur Big Data

yoovib (Billetterie enligne)

Mai 2024 - Sept. 2024

Paris, France

Conception et mise en œuvre d'architectures Big Data pour l'ingestion et le traitement en temps réel, optimisation des pipelines de données. Augmentation de l'engagement utilisateur de 20% grâce à un système de recommandations en temps réel.

Ingénieur en Intelligence Artificielle & Big Data

yoovib (Billetterie enligne)

Mai 2023 - Sept. 2023

Paris, France

Mise en œuvre d'un modèle capable de recommander aux utilisateurs des événements pertinents en fonction de leurs activités passées sur le site.

Interface Homme-Machine pour un robot mobile autonome

ETIS

Sept. 2022 - Juin 2023

Cergy, France

Faire en sorte qu'un robot caméraman équipé de capteurs, un Yahboom Raspblock Robot, placé sur une table, filme un orateur en se déplaçant de manière autonome.

Robot Interactif avec Expressions Faciales et Contrôle PID

ETIS

Sept. 2022 - Jan. 2023

Cergy, France

Permettre au robot de Pollen Robotics : Reachy d'interagir avec les humains en utilisant l'expression faciale. Et de se déplacer avec le contrôle PID.

Politique d'atterrissage de fusée par apprentissage par renforcement

ISIR

Jan. 2022 - Mai 2022

Paris, France

Apprentissage par renforcement pour trouver une politique d'atterrissage du Rocket Lander dans l'environnement de simulation OpenAl Gym.

Tech Stack

Programmation

- Langages: PowerShell, Python, Scala, R, C/C++, Java, Latex, Matlab, Perl, JavaScript
- Frameworks: PySpark, PyTest

Cloud Computing

• Services Cloud: AWS, Google Cloud, Azure

Bases de Données

- SQL: SQL, Oracle, PostgreSQL, MySQL, MariaDB
- NoSQL: MongoDB, Neo4j, Cassandra

Big Data

- Conteneurisation et Orchestration: Docker, Kubernetes, Terraform
- Pipeline de Données: Airflow, Jenkins, Dagster
- Stockage et Traitement: Hadoop, Spark, Snowflake, Snowpark
- Outils d'Intégration de Données: Dataiku, Talend, OlikSense
- Streaming de Données: Kafka

Intelligence Artificielle

- **Bibliothèques**: TensorFlow, Keras, PyTorch, Scikitlearn, Numpy, Pandas, Scipy, JAX
- Visualisation de Données: Matplotlib, Seaborn, Power Bl
- Outils de Suivi: WandB, MLFlow
- Vision par Ordinateur: OpenCV
- Machine Learning: Apprentissage par Renforcement, Apprentissage Supervisé, Apprentissage Non Supervisé, Apprentissage Semi-supervisé, Large Language Model (LLM)
 - (Régression Linéaire/Logistique, KNN, Decision Tree, K-means, DBSCAN, PCA, ICA, Label Propagation, Q-Learning, Policy Gradients, Actor-Critic)
- Deep Learning: Auto-Encoders (AE), Artificial Neural Networks (ANN), Convolutional Neural Networks (CNN), Generative Adversarial Networks (GAN), Recurrent Neural Networks (RNN), Spikes Neural Networks (SNN), Graph Neural Network (GNN), Long Short-term Memory (LSTM), Attention & Transformers
- Robotique Systèmes autonomes: Intégration et Calibration de Capteurs, Mapping, Localisation & Simultaneous Localization And Mapping (SLAM), Génération de trajectoires et planification de mouvements, Robot Operating System (ROS)

Gestion de Projets

• Méthodologies: Agile, Scrum

• Outils de Gestion: GIT, JIRA, MLOps

Systèmes d'Exploitation

• OS: Linux, Windows