



# Olivia Palut

## Ingénieur généraliste

Actuellement étudiante en dernière année d'école d'ingénieurs, je recherche un emploi dans le domaine du développement web à partir du 20 septembre 2021.

☎ 06 75 78 15 21  
@ [palut.olivia@yahoo.fr](mailto:palut.olivia@yahoo.fr)  
✈ Antony  
🚗 Permis B  
🌐 [palutolivia](https://palutolivia.com)



## Formation

### Ecole d'ingénieurs | 2018 – 2021

Télécom Physique Strasbourg

- **Ingénierie des systèmes, automatique et vision (ISAV)**
  - Automatique, robotique
  - Vision 3D, traitement du signal et des images
- **Master 2 – AR** : automatique et robotique
- 2<sup>ème</sup>/100 élèves

### Classes préparatoires | 2016 – 2018

Lycée de Kérichen – Brest

- PCSI/PC\*

### Baccalauréat S | 2016

Lycée du Léon - Landivisiau

- Mention très bien
- Section européenne



## Outils/langages maîtrisés



Github



HTML / CSS



Python



Javascript



C/C++



Matlab



## Centres d'intérêts



Musculation/CrossFit  
5 fois/semaine



Langues



Piano



Lecture



## Expérience

### Ingénieur recherche | 1 mars – 27 août 2021



Dassault systèmes

Stage d'une durée de 6 mois en tant qu'ingénieur en reconstruction 3D.

- Mise en place d'une **interface web** avec interaction utilisateur en **Javascript**
- **Deep learning** : réseau CNN/RNN et réalisation d'une dataset – **Python** (Tensorflow)
- Communication **serveur-client** (JS – C++ - Python FLASK)



## Certifications

**LinkedIn** LEARNING

- « Introduction to **Web Design & Development** » 30.05.2021
- « **HTML** Essential Training » - 09.06.2021
- « **JavaScript** Essential Training » - 23.06.21
- « **CSS** Essential Training » - 02.07.21



## Projet

### Site web | juillet 2021

Réalisation d'un portfolio (**HTML, CSS, JS**)

Prochaine étape : Rendre le site plus dynamique (**React**)

<https://oliviapalut.netlify.app/>

### Projet robotique | janvier – février 2021

Programmation multitâche d'un robot mobile Turtlebot.

Objectif : programmation du robot sans utilisation du logiciel ROS en C/C++

- Communication entre moteurs et Raspberry Pi via carte OpenCR
- Programmation du suivi d'objet et suivi de lignes à partir des données du capteur Pixy2.

### Projet ingénieur | septembre 2019 – juin 2020

Conception d'un afficheur électronique contrôlé à distance par les joueurs via des bracelets connectés.  
Client : Association de badminton de Soufflenheim (ASBS)