



117 rue de la République
30290 Laudun l'Ardoise
rom.reignier@gmail.com
06 09 52 16 18
23 ans
Permis B

Langues

Anglais

Écrit et parlé (TOEIC : 920 pts)

Espagnol

Niveau Baccalauréat

Allemand

Notions

Compétences

Conception mécanique
Résistance des matériaux
Méthodes numériques
Automatique
Systèmes asservis
Robotique
Traitement d'image

Informatique

CAO

CATIA V5, SolidWorks, ADAMS

Programmation

C/C++, Python, Matlab/Simulink,
LabView, Maple, OpenCV, Qt
Embarqué : GNU/Linux, ROS,
Arduino, AVR, dsPIC, ARM

Développement Web

HTML5, CSS3, PHP, MySQL

Bureautique

Word, Excel (Visual Basic),
PowerPoint, Access, Project, \LaTeX

Graphisme

Photoshop, Lightroom, Illustrator,
Gimp, Inkscape, FinalCut Pro X

Sports

Cyclisme route & VTT
Course à pied

Loisirs

Robotique
Mécanique
Machinisme Agricole
Agriculture
Photographie
Brevet d'Initiation à
l'Aéronautique

Voyages

Malaisie, Singapour, Togo
InterRail 2014 : Amsterdam,
Berlin, Prague, Vienne, Genève

Romain REIGNIER

Ingénieur Mécatronique et Robotique

Formation

2012 – 2015, SUPMÉCA – La Garde, PACA

Institut Supérieur de Mécanique de Paris (ex CESTI)
École d'ingénieurs généraliste à dominante mécanique,
parcours **Robotique et Systèmes Mécatroniques**.

2014 – 2015, Université Sud Toulon Var – La Garde, PACA

Master recherche Physique et Sciences de l'Ingénieur,
spécialité **Vision Commande**.

2009 – 2012, CPGE Victor Hugo – Caen, Normandie

Classes Préparatoires aux concours d'entrée aux Grandes Écoles.
Physique et Sciences de l'Ingénieur (PSI).

Expériences

Mars 2015 – Août 2015, CEA – Marcoule, Languedoc-Roussillon

Stage ingénieur.

Implémentation de ROS et du simulateur Gazebo sur un robot hexapode suivi
d'un développement d'une nouvelle démarche pour le franchissement de ter-
rains irréguliers en vue d'une application dans le démantèlement.

Septembre 2013 – Janvier 2014, R&D CLAAS Tractor – Vélizy, Île-de-France

Stage assistant ingénieur.

Support à l'expert climatisation sur l'amélioration du système de ventilation
de la cabine des tracteurs de fortes puissances.

Analyse des résultats de simulations et essais puis optimisation des conduits.

Janvier 2013, DCNS – Cherbourg, Normandie

Stage opérateur.

Travail sur des machines outils à commande numérique (tours, fraiseuses et
aléseuses) pour la création de pièces de sécurité de sous-marins nucléaires.

2006 – 2012

Emplois saisonniers : Deauville Polo Club, chantier de l'EPR pour EDF, tourneur-
fraiseur, maintenance électroménager, ferme de polyculture-élevage.

Projets & Associations

Projets de 3^e année Étude conceptuelle d'un robot manipulateur mobile pour
l'assainissement en milieu nucléaire en partenariat avec le CEA.

Instrumentation d'un aspirateur avec suivi de la consommation sur une appli-
cation Android via Bluetooth Low Energy pour le laboratoire LISMMMA.

Projet de 2^e année Restauration d'une chaîne d'automates programmables
pneumatiques. Mécanique et programmation en Grafset et Ladder.

Club Robotique de Supméca Conception, fabrication et programmation de
robots pour la Coupe de France de robotique (Eurobot) 2013, 2014 et 2015.

Supwave Responsable de l'électronique embarquée sur un voilier autonome.

Aéroc corp Responsable de l'électronique dans un avion d'aéromodélisme.

Supméca Sans Frontières Association humanitaire avec l'objectif d'assainir
l'eau d'un orphelinat togolais. Gestion de projet, organisation d'événements.

Scouts et Guides de France 8 ans de scoutisme. Chef d'un camp de 30 en-
fants en 2012 et projet humanitaire d'un mois au Togo en août 2013.