



Le Genestel
50700 Valognes
rom.reignier@gmail.com
06 09 52 16 18
23 ans
Permis B

Compétences

Conception mécanique
CAO & FAO
Résistance des matériaux
Électronique
Méthodes numériques
Automatique
Robotique
Traitement d'image

Informatique

Programmation

C, C++, Python, Matlab,
Simulink, LabView, Java,
OpenCV, Qt, Git

Embarqué

Robot Operating System (ROS),
GNU/Linux (Kernel driver, Yocto,
Buildroot), Arduino, AVR, dsPIC,
ARM, mbed

CAO

CATIA V5, SolidWorks, ADAMS

Développement Web

HTML5, CSS3, PHP, MySQL

Bureautique

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

Langues

Anglais : Écrit et parlé
(TOEIC : 920 pts)

Espagnol : Niveau Baccalauréat

Allemand : Notions

Sports

Cyclisme (4 ans en compétition)
VTT
Course à pied

Passions

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

Voyages

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

Romain REIGNIER

Ingénieur Supméca Mécatronique et Robotique

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 en C++ d'une nouvelle démarche pour le franchissement d'obstacles en vue d'une application d'investigation dans le démantèlement nucléaire.

Octobre 2014 – Février 2015 Supméca – La Garde, PACA

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 application Android via Bluetooth Low Energy pour le laboratoire LISMM.

Avril 2014 – Juin 2014 Supméca – La Garde, PACA

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

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

Vie Associative

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

Supwave et Aérocorp Responsable de l'électronique embarquée sur un voilier autonome et 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 enfants en 2012 et projet humanitaire d'un mois au Togo en août 2013.

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 Grandes Écoles, Physique et Sciences de l'Ingénieur.