

117 rue de la République 30290 Laudun l'Ardoise romain.reignier@edu.supmeca.fr 06 09 52 16 18 23 ans

Langues

Anglais

Écrit et parlé (TOEIC: 920 pts)

Espagnol

Niveau Baccalauréat

Allemand

Débutant

Compétences

Mécanique

Conception de systèmes

Résistance des matériaux

Méthodes numériques

Algorithmique

Automatique

Systèmes asservis

Vison par ordinateur

Traitement d'images

Informatique

Bureautique

Word, Excel, PowerPoint, Access, Project, MTX

CAO

CATIA V5, SolidWorks, ADAMS

Programmation

C/C++, Matlab, LabView, Python,

Maple, OpenCV, Qt

Embarqué: Linux, ROS, Arduino,

AVR, dsPIC, ARM

Développement Web

HTML5, CSS3, PHP, MySQL

Graphisme

Photoshop, Lightroom, Illustrator, Gimp, Inkscape

Sports

Cyclisme & VTT

Course à pied

Loisirs

Photographie

Robotique

Agriculture

Mécanique

Brevet d'Initiation à

l'Aéronautique

Voyages

Malaisie, Singapour, Togo, Pays-Bas, Allemagne, République Tchèque, Autriche, Suisse

Romain REIGNIER

Ingénieur en mécatronique et robotique

Formation

2013 - 2015, Université Sud Toulon Var - La Garde, PACA

Master en Physique et Sciences de l'Ingénieur, spécialité Vision et Commande. Traitement d'image, vision par ordinateur, reconnaissance de formes, trajectographie, détection, estimation.

2012 - 2015, SUPMÉCA - La Garde, PACA

École d'ingénieurs généraliste à dominante mécanique avec parcours Robotique et Systèmes Mécatroniques.

2009 - 2012, CPGE Victor Hugo - Caen, Normandie

Physique et Sciences de l'Ingénieur (PSI).

Classes préparatoires aux concours d'entrée aux Grandes Écoles.

2006 - 2009, Lycée Henri Cornat - Valognes, Normandie

Baccalauréat Scientique, spécialité Physique.

Expériences

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

Stage de fin d'études ingénieur.

Implémentation de ROS sur un robot hexapode et développement d'une nouvelle démarche pour le fanchissement de terrains irréguliers.

Septembre 2013 - Janvier 2014, R&D CLAAS Tractor - Vélizy, Yvelines

Stage assistant ingénieur.

Travail avec l'expert climatisation sur l'amélioration du système de ventilation de la cabine K07 des tracteurs de fortes puissances.

Analyse des résultats d'essais et optimisation des conduits d'air.

Janvier 2013, DCNS - Cherbourg, Normandie

Stage opérateur.

Travail sur des machines outils à commande numérique pour la création de pièces de sous-marins nucléaires.

De 2006 à 2012

Divers emplois : Deauville International Polo Club, chantier de l'EPR pour EDF, tourneur-fraiseur, ferme de polyculture-élevage...

Projets & Associations

Projet de fin d'études Conception d'un robot mobile pour intervention en zones radioactives en partenariat avec le CEA.

CRIS Club Robotique des élèves Ingénieurs de Supméca : conception, fabrication et programmation de robots mobiles pour participer à la coupe de France de robotique, Eurobot (3 participations).

Supwave Responsable de l'électronique embarquée dans un robot voilier autonome de 4 m.

Aérocorp Responsable de l'électronique et des actionneurs dans un avion d'aéromodélisme.

Supméca Sans Frontières Association humanitaire ayant pour objectif d'assainir l'eau d'un orphelinat togolais.

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