



Objectif.

Porté par l'innovation et les sciences, je suis depuis peu double diplômé de l'ENSEEIHT et de Georgia Tech. Je suis à la recherche d'un emploi à temps plein dans les domaines du machine learning, des data science et des mathématiques appliquées.

Formation

Georgia Institute of Technology, College of Computing

Atlanta, USA

2020 - 2021

MASTER OF SCIENCE EN COMPUTER SCIENCE, SPÉCIALISATION MACHINE LEARNING

- Machine learning Robotique Deep learning Traitement automatique des langues
- GPA: 3.9

ENSEEIHT Toulouse, France

DIPLÔME D'INGÉNIEUR, SPÉCIALISATION: HIGH PERFORMANCE COMPUTING AND BIG DATA

2017 - 2020

- Optimisation Contrôle optimal Recherche Opérationnelle Mathématiques appliquées
- Cours à l'ENM Machine learning Statistique Assimilation de données
- Formation donnée par AirBus Soft Skills, Leadership et Management

Expériences_

ONERA Palaiseau, France

PISTAGE DE CIRLES MANOEUVRANTES PAR DEEP LEARNING

Septembre 2020 - Février 2021

- Génération de trajectoires pour la construction de bases de données.
- · Utilisation des bibliothèques python pour le machine learning (Tensorflow, Tensorboard, CUDA).

Polytechnique Montréal - GERAD

Montréal, Canada

STAGE DE RECHERCHE EN MATHÉMATIQUE APPLIQUÉE

Juillet 2019 - Septembre 2019

• Implémentation d'un module de factorisation de matrice creuse en Julia, utilisé dans le domaine de l'optimisation. Étude de performances en temps et en mémoire.

LaForet Hotel Nasu, Tochiqi, Japon

STAGE OUVRIER

August 2018 - September 2018

• Entretien et gestion des chambres au sein de l'équipe japonaise

Projets_

Transfert de style par Deep learning.

"A NEURAL ALGORITHM OF ARTISTIC STYLE"

• Implémentation du transfert de style pictural par Deep learning.

Erato

GÉNÉRATION DE POÈME PAR DEEP LEARNING

• Utilisation des techniques de Natural Langage Processing (Seq2Seq) et des modèles actuels de Deep Learning pour le NLP (GPT-2, Bert)

Autonomous Racecar

Dream lab - Georgia Tech Lorraine

PERMETTRE À UNE VOITURE MINIATURE D'ÉVOLUER SUR UN CIRCUIT DE MANIÈRE AUTONOME

• Utilisation des méthodes traditionnelles de computer vision pour analyser la route et les obstacles grâces à des capteurs (openCV). Utilisation d'assimilation de données (filtre de Kalman) en situation réelle. Implémentation d'un contrôle classique de suivi de trajectoire.

Compétences_

Langues

Programmation

- Anglais Niveau C1 (TOEIC 955/990)
- Japonais Niveau débutant
- Python, Pytorch, Tensorflow, R, SQL, C++, Matlab, Java, git
- Microsoft office, ETFX, Linux, Git, ROS