



THIBAUD LEMAIRE

ÉLÈVE INGÉNIEUR À TÉLÉCOM PARISTECH

À la recherche d'un stage en recherche et innovation numérique

FORMATION

IMPERIAL COLLEGE LONDON, ECHANGE

Robotique, machine learning & IA

TELECOM PARISTECH, CURSUS SOPHIA

Filière Smart Objects : IoT, systèmes embarqués & sécurité informatique

LANGUES

Anglais ★★★★★

Espagnol ★★☆☆☆

QUALITÉS

Polyvalent, autonome et empathique,
Doté d'un grande capacité d'adaptation,
Clairvoyant, moteur dans une équipe,
Passionné de nouvelles technologies et en
apprentissage permanent.

LOISIRS

Pratique du volley-ball et de la voile
Titulaire d'une licence de pilote d'avion

ASSOCIATIF

Président de Télécom Sound & Magic

Responsable des locaux puis Trésorier
par intérim du BDE Télécom ParisTech

CONTACT

work@lemaire.io
https://lemaire.io



thibaudlemaire

COMPÉTENCES

- Développement web, desktop et embarqué
- Prototypage sur micro-contrôleur PIC, Arduino, Raspberry Pi
- Mise en oeuvre d'algorithmes de Machine Learning, vision par ordinateur
- Technologies maîtrisées : Python, PHP, Java, C/C++, HTML/CSS, Linux, Git, Docker, AWS, Symfony, ROS, SkLearn, Keras, RaspberryPi/Arduino

EXPÉRIENCE

BLOOMING, DEVELOPPEUR BACKEND-DATA SCIENTIST



AOUT 2018 - JANVIER 2019

- Mission de développement d'un outil de scrapping et conception d'un modèle de classification automatique et modification de l'API

QUALIPAYE.FR, DEVELOPPEUR WEB FULL STACK



SEPTEMBRE 2017 - AUJOURD'HUI

- Prestations de développement, déploiement et maintenance d'un site internet de calcul de charges sociales

LIFEBOX, CONSEIL TECHNIQUE EN OBJETS CONNECTES

JUIN 2017 - JUIN 2018

- Etude de faisabilité, comparaison d'architectures système et tests de produits

PROJETS

LIBROB, ROBOT BIBLIOTHECAIRE AUTONOME



SEPTEMBRE 2018 - DECEMBRE 2018

En charge de la navigation et de l'intégration sous Robot OS

- Navigation autonome : SLAM, Path Finding, Computer Vision
- Interaction avec l'utilisateur en langage naturel
- Interfaçage avec l'API de la bibliothèque

LEDWALL, ECRAN GEANT À LEDS



AVRIL 2016 - NOVEMBRE 2017

En charge du développement du logiciel embarqué en Python

- Conception et fabrication d'un écran géant à LEDs piloté en direct par un logiciel de mapping vidéo.
- Extraction et broadcast du flux vidéo, synchronisation des images entre dalles, pilotage des LEDs en SPI