



KYLIAN ROUCAIROL

CONTACT

☎ 07 66 24 52 53

✉ kylian.roucairol@gmail.com

📍 34 500 Béziers

COMPÉTENCES

Maîtrise de logiciels informatiques :

- Solidworks
- Isis protégés
- Packet tracer
- Python
- Suite Microsoft
- TIA Portal
- SQL
- Java

Compétences informatiques :

- Programmation
- Automatisation
- Robotique
- Intelligence Artificielle
- Réseau
- Cybersécurité

Qualités :

- Curieux
- Esprit d'équipe
- Organisé

LANGUES

- Français (maternelle)
- Anglais (C1)
- Espagnol (B1)

CENTRES D'INTÉRÊT

- Informatique :
 - Programmation
 - Robots
 - Intelligence artificielle

PROFIL

Je suis actuellement en deuxième année de licence professionnelle Robotique & Intelligence Artificielle (IUT Béziers). A la recherche d'un stage de 11 semaines à partir de juin, je suis motivé à intégrer votre structure pour mettre en pratique les compétences que j'ai acquises lors de mes études. Ma formation me permet d'acquérir de nombreuses connaissances et compétences dans les systèmes d'information et numérique aussi bien par des cours théoriques que par des travaux pratiques. Je suis une personne en recherche de savoirs et de compétences à acquérir pour pouvoir les réutiliser.

DIPLÔMES ET FORMATIONS

Licence Professionnelle ROBIA 2024 - ajd
IUT Béziers

- Certification électrique

BAC STI2D, option SIN 2022 - 2023

Lycée Le Sacré-Coeur Béziers - Mention Bien

- Obtention de la certification PIX

PROJETS

Semaine d'apprentissage et d'évaluation (SAE) :

- **Robotique AGV - AMR :**
 - Programmation avec python d'un AMR (FlexCruiser - 100)
 - Réalisation d'une cartographie
 - Programmation avec python d'un assistant vocal
- **Interface homme-machine (IHM) :**
 - Mise en place d'un Warehouse Management System (WMS) afin de suivre en temps réel les déplacements de l'AMR FlexCruiser - 100 sur l'étage de l'IUT
 - Réalisation d'IHM sur le logiciel TIA Portal

Club de robotique :

- **Coupe de France de robotique (Winter is coming 2026)**
 - Programmation avec python de la triangulation du robot avec un lidar afin de déterminer sa position
 - Programmation d'une interface sur portable afin de voir en temps réel les déplacements du robot sur le terrain

Projets :

- **Projet SAMSON (en cours) :**
 - Mise en place d'une maintenance prédictive sur les vannes de l'entreprise SAMSON avec le calcul de plusieurs health score afin de déterminer leur état pour ensuite y entrainer des modèles d'IA
 - Ajout du health score dans le rapport client
- **Projet FANUC :**
 - Création et implémentation d'une cellule robotique afin de participer aux olympiades FANUC. Ce projet a été retenu par le jury et sélectionné pour participer aux olympiades FANUC