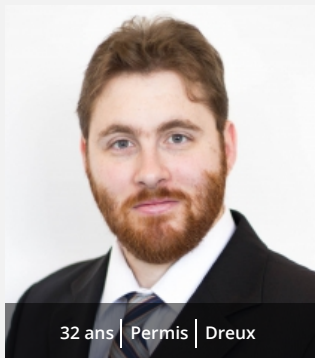


# Renaud HENRY

## Developpeur Informatique C++ / VB.net

Pour en savoir plus, consultez mon CV en ligne : [www.doyoubuzz.com/henry-renaud](http://www.doyoubuzz.com/henry-renaud)



32 ans | Permis | Dreux

### CONTACT

✉ [contact@rhenry.fr](mailto:contact@rhenry.fr)

☎ 0627070616

📍 6 rue des rochelles  
28100 Dreux, France

### PRÉSENTATION

Doté de 3 ans d'expérience dans la recherche en robotique, je me suis spécialisé dans le développement d'applications professionnels lié au PLM. Du fait de mon parcours je suis à l'aise avec la mécanique, notamment la conception de voiture grâce de mon expérience chez PSA et Renault. De plus tout le long de mes expériences professionnelles, j'ai développé des outils dédiés aux usages spécifiques aux différents contextes. Cela va du simulateur de locomotion (Matlab) à des macro Excel (VBA) en passant par un outil de gestion de documentation technique (python, sqlite3).

### EXPÉRIENCES

#### Developpeur VB.net Outils PLM chez PSA

Segula

Depuis juillet 2017 | Vélizy (France) | CDI

- Définition de l'architecture du logiciel, des données et de la gestion des utilisateurs
- Planification du développement du Pro logiciel
- Développement d'un générateur de Class VB .net
- Développement des briques de base du logiciel

#### Pilote Déploiement Enovia 6 chez Renault

Avenir Conseil

Juillet 2016 à juillet 2017 | Villiers-Saint-Frédéric (France) | CDI

- Gestion de maquettes numériques
- Conseil au utilisateur Enovia 6
- Développement de Macro Excel

#### Developpeur C++

fractale.io

Octobre 2015 à juin 2016 | Nantes (France) | Freelance

- Déploiement d'applications graphique Win+Web sur les fractales
- Accompagnement dans une nouvelle perspective : devenir programmeur

#### Doctorant en robotique

Areva / Ecoles des Mines de Nantes / IRCCyN



Octobre 2012 à octobre 2015 | Nantes | CDD

- Projet développé à l'Ecole des Mines de Nantes pour AREVA et avec le laboratoire de l'IRCCyN.
- Étude, Conception et Réalisation d'un prototype de robot d'inspection de canalisation de faible section avec une grande variation de diamètre.
- Fonction : Veille technologique, optimisation avec un algorithme génétique, modélisation dynamique d'un robot mobile, programmation d'un simulateur dynamique, communication à l'international, valorisation des résultats, communication avec le client (AREVA)
- Article publié :
- DETC2014/MR-34593 : multi-objective design optimization of the leg mechanism for a piping inspection robot

#### Ingénieur soudeur chez PSA Poissy

Segula Technologies



Janvier 2012 à septembre 2012 | Poissy (France) | CDI

- Étalonnage de moyens
- Suivi du matériel soudure
- Suivi qualité de la montée en cadencement

### COMPÉTENCES

#### OS

- Windows ★★★★☆
- Linux ★★★★☆

#### Robotique

- Fanuc ★★☆☆☆
- Staubli ★★☆☆☆

#### Electronique

- Eagle ★★★★☆
- Arduino ★★★★☆
- Beaglebone ★★★★☆

#### Programmation / Calcul

- Python ★★★★☆
- Matlab ★★★★☆
- Maple ★★★★☆
- Maxima ★★★★☆
- C ★★★★☆
- C++ ★★★★☆
- VB.Net ★★★★☆
- WPF ★★☆☆☆

#### CAO / FAO

- SolidWorks ★★★★☆
- Catia ★★☆☆☆
- Inventor ★★☆☆☆
- Topsolid ★★☆☆☆

#### Logiciels

- Word, Excel, Powerpoint ★★★★☆
- Visio ★★★★☆
- LATEX ★★★★☆

#### Langues

- Anglais ★★☆☆☆

### LOISIRS

#### Informatique

- Python
- C++

#### Photographie

- Portfolio photo : <http://photo.rhenry.fr/>
- Visites Virtuelles à 360 ° : <http://pano.rhenry.fr/>

---

## Chargé d'affaire pour chez PSA Vélizy

Segula Technologies



Août 2011 à décembre 2011

Vélizy (France)

CDI

- Suivi fournisseur
- Validation des pinces de soudures électriques
- Réunion hebdomadaire du suivie projet
- Commande des moyens de soudure pour l'usine de Mulhouse

---

## Technicien R&D

Institut Pprime



Novembre 2010 à juin 2011

Poitiers (France)

Stage

- Modélisation statique du robot parallèle
- Caractérisation de l'espace de travail d'un robot
- Évaluation du robot parallèle
- Contrôle-Commande du robot parallèle

---

## Technicien R&D

Intercontrol (Filiale d'AREVA)



Octobre 2008 à octobre 2009

Chalon-sur-Saône (France)

Contrat de professionnalisation

- Conception d'outillages de tests
- Réalisation d'essais mécanique (Traction)
- Sous-traitance d'essais mécanique (Rhéologie)
- Programme de gestion de plans mécaniques inspirée de la généalogie en Python avec Qt

---

## FORMATIONS

---

### Master Mécatronique et Microsystèmes (Major)

UFR Sciences Et Techniques de Besançon

Septembre 2009 à juin 2011

---

### Licence Professionnelle Mesures et capteurs Intelligents en alternance (Major)

IUT Le Creusot

Septembre 2008 à juin 2009

- Galerie photo : <http://piwigo.rhenry.fr/>

---

## Fractals

- Fractale.io