

Exemple de CV de forme classique

Finissant du baccalauréat en génie informatique

Source : École Polytechnique de Montréal (le texte a été retouché pour préserver l'identité des personnes)

Simon Untel

2021, boulevard du Fleuve Ouest, Longueuil (Québec) J4K 5H3

Téléphone : (450) 463-3640

Courriel : simon.untel@albatros.qc.ca

Langues

Français (langue maternelle)

Anglais (très bonne maîtrise)

Espagnol (notions)

Formation

1999 - 2004 Baccalauréat en génie informatique - Concentration informatique industrielle
École Polytechnique de Montréal

1997 – 1999 DEC en sciences pures et appliquées
Collège Montmorency (Laval)

Formation complémentaire

2004 Certification PMP (Project Management Professional)
Centre de recherche informatique de Montréal

Connaissances informatiques

- Conception et calcul : Autocad, Maple, Matlab, Simulink, Viewlogic, Together, PL7-Pro
- Programmation et applications : C++, OpenGL, Assembleur, VHDL, MicroC/OS-II, RTAI, Grafcet, Ladder

Projets et réalisations

Analyse et conception d'un jeu de type Warcraft

Travail d'équipe

- Identifier et analyser les requis d'un client fictif
- Prendre des décisions stratégiques de conception
- Concevoir un logiciel répondant aux requis du client

Gestion d'un projet informatique fictif

Travail d'équipe

- Faire une étude préliminaire d'un projet visant à munir l'Université du Québec à Trois-Rivières d'un guichet étudiant
 - Modélisation de la situation d'affaires
 - Estimation de l'effort
 - Analyse de risques
 - Mesure de rentabilité
 - Proposition d'une solution d'affaires au client
- Planifier le projet
 - Planification structurelle
 - Planification organisationnelle
 - Planification budgétaire

Automatisation d'un palan mobile

Travail d'équipe

- Modéliser le comportement physique d'un palan mobile
- Analyser le problème d'automatisation à résoudre
- Planifier les stratégies d'automatismes
- Implanter sur l'automate Modicon-Télémechanique TSX Premium 57-10 la stratégie de commande du palan en Grafset et en Ladder
- Implanter un contrôleur par retour d'états et simuler le comportement du palan en temps réel (XPC Target)

Projet de robotique

- Cinématique directe d'un robot manipulateur : simulation à l'aide d'un modèle infographique et implantation sur un manipulateur réel
- Cinématique inverse d'un robot manipulateur : simulation à l'aide d'un modèle infographique et implantation sur un manipulateur réel
- Simulation d'un contrôleur PID d'un robot à l'aide d'une librairie de modélisation de la dynamique des manipulateurs
- Planification de trajectoire à l'aide d'information visuelle. Vérification et correction d'un scénario planifié à l'aide d'une simulation infographique
- Programmation et commande d'un robot mobile. Planification et suivi de trajectoire

Projets d'intelligence artificielle

- Développer un module d'intelligence artificielle prenant en charge l'aspect militaire d'un jeu de type Civilization
- Développer une interface perceptuelle (PUI) permettant de dicter des commandes à un ordinateur en utilisant un clavier virtuel

Bourse et prix

2004 **Lauréat du Profil de Vinci de l'École Polytechnique de Montréal**

Profil d'excellence qui récompense les finissants qui se démarquent autant par la qualité du dossier scolaire que par des réalisations dans les domaines des arts, du sport, de l'engagement social, de l'entrepreneurship, etc.

2003 **Bourse de la Fondation Ulysse Gravel**

Critère d'attribution : qualité du dossier scolaire

Expériences de travail

- 1996 – 2004 Station-service St-Martin Shell
Pompiste
- Service à la pompe
 - Entretien général de la station-service
 - Collecte de l'argent
- 1992 – 1996 Journal La Presse
Camelot
- Livraison du journal
 - Collecte de l'argent

Loisirs et intérêts personnels

Hockey, baseball, tennis, golf, planche à neige, cinéma.