|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Nom | Prénom |  |
| BONNOT | Arthur |  |

# Informations générales

Motivations pour changer de poste : Diplômé depuis 1 mois (ingé mécatronique double diplôme robotique/automatisation)

Disponibilité : < 1 mois

Mobilité : Auvergne-Rhône-Alpes Agence : Lyon

Statut actuel : Salarié

Prétentions salariales : 33000€ - 37000€

Nationalité : France Permis de travail :

Permis de conduire : Oui Véhicule : Oui

# Recherche d'emploi

Recherche : Active

Avancement de la recherche : Des process entamés (premiers appels)

Postes recherchés : Conception, intégration de machines, cellules de travail automatisées, légère préférence pour la robotique

Secteurs d'activités souhaités : Pas de préférence, intérêt pour les missions du poste surtout

# Compétences Linguistiques

Langue 1 : Anglais Niveau : courant

Langue 2 : Niveau :

Commentaires : Particulièrement à l'aise, a passé 1 an en Suède, niveau C1 validé avec TOEIC

# REFERENCES PROFESSIONNELLES

|  |  |
| --- | --- |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |

# Prise de notes

Prépa pour définir où il voulait aller dans l'ingénierie : a découvert la mécatronique   
  
Ecole d'ingé à Limoges  
  
1er stage ouvrier pour découvrir le monde de l'entreprise chez AGLCA / l'usinage dans une filiale de SAFRAN : missions de CAO, FAO, amélioration machines (bancs de traitement de surface par exemple)   
  
  
2ème stage orienté robotique : environnement de travail start up chez PAINT UP : robot d'assainissement nucléaire, a contribué industrialisé un prototype, CAO, sourcing, étude comparative, tests, programmation robotique  
  
  
Double diplôme international en Suède : poursuite du master robotique / industrie 4.0 : optimisation de processus, digitalisation et numérisation de process, vision par ordinateur   
  
  
Puis master thésis : recherche sur un taxi fluvial semi autonome : trouver une solution de localisation à installer sur le bateaux : étude bibliographique des solutions existantes, comment intégrer la solution, élaboration de protocoles de tests  
  
  
Puis Dernier semestre à limoges : automatisation, contrôle commande, cours de robotique similaire à ce qu'il avait pu faire en Suède

|  |  |
| --- | --- |
| Présentation | A |
| Elocution | A |
| Esprit de synthèse | B |
| Communication/Relationnel | A |
| Motivation pour le consulting | A |
| Dynamisme | B |
| Compétences techniques | B |
| Esprit de service | B |

Leviers de motivation :

# Mots Clés Boond

Secteurs d'activités : Aéronautique & Aérospatial,Electronique & Semi-conducteurs,Grande distribution,Machines Spéciales & Ensembliers,Métallurgie/sidérurgie,Nucléaire,Pharmacie & Biomédical

Métier(s) : Ingénieur Mécatronique Spécialisé en Robotique et  
Automatisation

Logiciel(s) / Outil(s) : CAO : SolidWorks, 3Catia, Fusion  
360  
Programmation : Python, C, C++  
Automates : Schneider, PL7 Pro  
MatLab  
RobotStudio  
QT Creator  
LabView  
Xubuntu  
Pack office 365

Entreprise(s) : PAINT UP, AGLCA, SAFRAN

Domaines : Conception mécanique,Méthodes Industrialisation

Commentaires suite à l'entretien : Ingénieur Robotique et Automatisme JD, très sympa, motivé. Aime s'adapter à de nouveaux environnements, bon relationnel. Ouvert au consulting.

Décision : OKSI