|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Nom | Prénom |  |
| CROUSSE | Clément |  |

# Informations générales

Motivations pour changer de poste : 1er emplois

Disponibilité : Immédiate

Mobilité : France Agence : Lyon

Statut actuel : Salarié

Prétentions salariales : 35000€ - 40000€

Nationalité : France Permis de travail :

Permis de conduire : Oui Véhicule : Non

# Recherche d'emploi

Recherche : Active

Avancement de la recherche : mécatronique robotique   
4 domaines : électronique, automatique, mécanique, informatique, pas conrèt

Postes recherchés : Ingénieur mécanique mécatronique - robotique

Secteurs d'activités souhaités : transports : ferroviaire, aéro, automobile sinon open

# Compétences Linguistiques

Langue 1 : Anglais Niveau : intermédiaire

Langue 2 : Niveau :

Commentaires :

# REFERENCES PROFESSIONNELLES

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

# Prise de notes

BAC S option mathématiques   
Classe prépa maths physique - paris   
SupMicroTech-ENSMM Option mécatronique robotique Besançon   
structure matériaux  
mécatronique   
  
  
  
stage ouvrier PSA   
1ère expérience   
  
  
  
Jumo Régulation&nbsp;- Stage ingé 6 mois Ingénieur Lean Management en bureau d’études (capteurs de températures, de pression, régulateurs...) PME   
optimisation de l'efficacité la production   
réduire au maximum gaspillage de temps   
standardisé la production  
suivi du temps de production : estimation des produits utilisés par jour et leur quantités : anticiper les ruptures de stock et commandes fournisseurs   
  
  
  
VBA : langage de programmation excel   
objectif : faire des programmes automatisés  
  
  
  
2 ème semestre : parcours sytèmes option systemes mécatronique robotque   
projet : concevoir un coupe brancha autonome   
modélisation   
simulations mécaniques   
  
  
  
projet : microcontroleur   
codage en C   
interface MPLAb   
controler courant moteur continu via voltmètre   
PID..  
  
  
  
Projet informatique JAV : jeux vidéos 2D  
méthode scrum master   
programmation   
  
  
  
robotique :   
fanuc  
stobli  
universal robotics  
vision par ordinateur 2D, 3D (via python) : à partir d'une image, faire analyses pour identifier des objets, exemple détection de produit   
controle commande sur matlab simulink  
  
  
  
projet 6 mois :   
objectif construire robot capable de réaliser labyrinthe sur 16 cellules sur 16 pour qu'il aille vers la sortie le + vite   
choix composants  
architecte robot sur creo   
construction robot   
tests et programmation capteurs   
tests et programmation moteur   
programmation des trajectoires robots automatiques après codage algorithmes sur Arduino(carte électronique en hardware)  
tests fonctionnement  
  
  
  
HEID-VD : haute école d'ingé en suisse   
stage institut comatech spécialisé dans les composites test de technologie à sustentation magnétique   
objectif : impression en 3D de la coque de cette technologie ( 2m de long) sur grosses pièces, avec gros bras de robots pouvant supporter charge très lourde  
utilisation bras de robot pour imprimer ce gros objet  
connecter des outils sur robots via interfaces  
récupérer des conceptions CAO solidworks  
logiciel SALOME (cao gratuit, projets open source)  
codage plugin  
programmes python pour obtenir programme en langage du robot   
polissage structure extérieure (coque)   
moule de coque en carbone   
usinage : posé broche sur robot pour faire usinage pour faire des formes complexes  
ferroviaire (technologies qui vont sur les trains)  
  
  
  
  
  
Question : possibilités de poste avec systèmes mécatronique chez lamberet

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

Leviers de motivation : Projet/Poste

# Mots Clés Boond

Secteurs d'activités : Automobile,Energies thermiques,Ferroviaire

Métier(s) : Ingénieur mécatronicien/ roboticien

Logiciel(s) / Outil(s) : solidworks, CREO

Entreprise(s) :

Domaines : Automatisme & Informatique Industrielle,Conception mécanique,Essais,Physique, Matériaux

Commentaires suite à l'entretien : Préf mécatronique mais open

Décision : TOP OKSI