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