

DOCTEUR - INGÉNIEUR R&D AUTOMATIQUE / ROBOTIQUE

cherche CDI en région toulousaine :
contrôle, estimation, filtrage, surveillance



<https://www.linkedin.com/in/escande-coralie/>

Coralie ESCANDE

coralie.escande@gmail.com

06.84.33.60.39







Permis B, véhiculée

37 ans (20/01/1986)






COMPÉTENCES

Automatique	Contrôle/Commande avancé (régulation PID, asservissement par retour d'état, contrôle robuste et optimal, modèle prédictif), estimation d'état, détection et isolation de défaillances, identification de modèle, calibration, optimisation non linéaire, traitement du signal, filtre de Kalman	
Robotique	Modélisation cinématique et dynamique, perception avec capteurs proprioceptifs et extéroceptifs, fusion multi-capteurs, localisation, navigation, robots mobiles et bras manipulateur	
Logiciels	Simulation : MatLab/SimuLink	Prototypage : ControlDesk, Scade
Bureautique	Versionnage : Tortoise SVN, GIT bash	LaTeX : TeXstudio
Savoir-être	Bienveillance, écoute, respect, organisation, rigueur, ténacité	
Langues	Allemand ★★★★★☆	Anglais ★★★★★☆

EXPÉRIENCES PROFESSIONNELLES

2023 2022	 1 an	Consultante , Fortil (Toulouse), en mission chez Liebherr via Celad (rang 2) Conception et validation des lois et algorithmes de régulation des systèmes de conditionnement d'air sur les programmes avions, recalage de modèles
2023 2021	 3 ans	Bénévole Animatrice , EEUDF (Eclaireurs Eclaireuses Unionistes de France), Toulouse Engagement volontaire au sein d'un mouvement du scoutisme français, responsable pédagogie et intendante pour un groupe de 25 jeunes 12-16 ans
2019	 4 mois	Ingénieur Recherche et Développement , Novelis (IdF) Etude de marché dans le domaine de l'loRT : Internet of Robotic Things
2018 2015	 2+2 ans	Chef de Projet de Recherche , <u>puis</u> Consultant en mission , Altran Technologies (IdF) Perception d'un véhicule autonome, coordination pour le Mondial de l'auto, <u>puis</u> missions confidentielles : exploitation de données ArianeGroup, tests performance Safran, dev Dassault
2014 2010	 4 ans	Doctorant, thèse industrielle internationale , Festo Didactic GmbH & Co.KG. (Allemagne) Titre : « Vers la modélisation d'une classe de robots mobiles manipulateurs omnidirectionnels bioniques » - état de l'art, mathématiques appliquées pour un prototype, algorithmes, fabrication de bancs de tests, validation expérimentale, communication en anglais et allemand, publications : http://scholar.google.fr/citations?hl=fr&user=WftMH0gAAAAJ
2009 2008	 2+6+2 mois	Ingénieur intégration , Festo E.U.R.L. (IdF) et Festo Didactic GmbH & Co.KG. (Allemagne) Intégration logicielle et mécatronique, Programmation en C et PHP/HTML d'une IHM

DIPLOMES & CERTIFICATS

2023		BAFA (Brevet d'Aptitude aux Fonctions d'Animateur) , qualification SB (Surveillant de Baignade) , EEDF (Eclaireurs Eclaireuses de France)
2023		PSC1 (Prévention et Secours Civiques de niveau 1) , Protection civile
2016		Prince 2 : Foundation Certificate in Project Management (EXIN), pilotage d'équipe, gestion de projet
2013		Diplôme de Docteur Automatique et Informatique Industrielle , Ecole Doctorale des Sciences pour l'Ingénieur (EDSpl), Université des Sciences et Technologies de Lille (USTL, Lille 1)
2009		Diplôme d' Ingénieur Informatique, Microélectronique et Automatique, spécialité Automatique , Polytech'Lille ; projet : contrôle du mouvement de 2 robots mobiles avec évitement d'obstacles

ACTIVITÉS EXTRA-PROFESSIONNELLES

Plongée sous-marine (N1 en prépa N2), rando-roller (roue jaune en prépa roue verte), batch-cooking

