

DOCTEUR - INGÉNIEUR R&D AUTOMATIQUE / ROBOTIQUE

cherche CDI en région toulousaine :
Veille technologique des systèmes intelligents
mobiles, Conception de solutions innovantes,
Développement de PoC (Proof of Concept)



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

Coralie ESCANDE

coralie.escande@gmail.com

06.84.33.60.39

Ramonville, Permis B, véhiculée

36 ans (20/01/1986)

COMPÉTENCES

Robotique	Modélisation cinématique et dynamique, perception avec capteurs proprioceptifs et extéroceptifs, localisation, navigation, planification de trajectoires, Software-In-the-Loop et Hardware-In-the-Loop	
Automatique	Contrôle/Commande avancé (contrôle robuste et optimal, modèle prédictif), estimation d'état, détection et isolation de défaillances, reconfiguration en mode dégradé, identification de modèle, calibration, optimisation non linéaire, fusion de données multi-capteurs, traitement du signal	
Logiciels	Simulation : MatLab/SimuLink, Maple	Prototypage : ControlDesk, Scade
Programmation	Langages : Python, C/C++, Fortran	Diagrammes : Réseau de Pétri, Grafcet/Ladder, UML
Bureautique	Versionnage : Tortoise SVN, GIT bash	LaTeX : TeXstudio
Savoir-être	Capacité d'adaptation, travail en équipe, force de proposition, bienveillance, rigueur, ténacité	
Langues	Allemand ★★★★★	Anglais ★★★★★

EXPÉRIENCES PROFESSIONNELLES

2019		Ingénieur Recherche et Développement , Novelis (IdF)
	4 mois	Etude de marché dans le domaine de l'IoRT : Internet of Robotic Things
2018 2015		Chef de Projet de Recherche, puis Consultant en mission , Altran Technologies (IdF)
	2+2 ans	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		Doctorant, thèse industrielle internationale , Festo Didactic GmbH & Co.KG. (Allemagne)
	4 ans	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=WftMHOgAAAAJ
2009 2008		Ingénieur intégration , Festo E.U.R.L. (IdF) et Festo Didactic GmbH & Co.KG. (Allemagne)
	2+6+2 mois	Intégration logicielle et mécatronique, Programmation en C et PHP/HTML d'une IHM

DIPLOMES & CERTIFICATS

2022		Mooc de l'ENSTA Bretagne (en cours) ; lien : https://www.ensta-bretagne.fr/jaulin/mooc.html - AutoMooc : Contrôle linéaire avec approche par représentation d'état - RobMooc : Commande non linéaire des robots - KalMooc : Filtre de Kalman - IAMooc : Analyse par intervalle pour l'estimation des paramètres et la localisation des robots - InMooc : Outils inertiels pour la robotique
2022		Mooc OpenClassRoom (en cours) : Découvrez les bibliothèques Python pour la Data Science, Débuggez un projet Python, Écrivez du code Python maintenable, Gérez du code avec Git et GitHub
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 (EDSPI), 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

Salsa, hockey-sur-roller, rando-roller, jeux, scoutisme, randonnée, bivouac, jardinage, pâtisserie, batch-cooking