

**Ingénieur en robotique,
intelligence artificielle et
gestion de projets innovants**



Danny SAUVAL
+33 7 81 25 52 00
sauvaldanny@gmail.com
19 Résidence du Parc
91300 Massy

À PROPOS DE MOI

J'envisage une carrière dédiée au développement de nouvelles technologies. C'est pourquoi je me forme continuellement en informatique, électronique et mécanique. Je suis curieux, déterminé et prêt à m'investir dans tout type d'expérience qui m'aidera à développer mes compétences.

**COMPÉTENCES
INFORMATIQUES**

MS Office et LaTeX



Linux, Windows, macOS



Arduino, Raspberry



Ros (Kinetic)



LIDAR, SLAM, Navigation



Unity



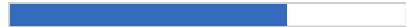
OpenCV



C/C++/C#/Python



Matlab



CAO (Solidworks)



LOISIRS

Musique (Piano, Guitare), Voyage,
Projet robotique, Bricolage, Mécanique
automobile, Lecture, Natation,
Musculature, Travail du bois.

**Recherche d'un CDI
Lié au domaine de la robotique et des systèmes embarqués**

FORMATIONS

Master en génie de la production automatisée 2018-2020

École de Technologie Supérieure, (Montréal, Québec)

Machine learning, interaction humain-machine, systèmes biométriques, gestion de projets innovants, mise en place d'un processus de veille.

Diplôme d'ingénieur en Robotique 2016-2020

Polytech Sorbonne, (Paris, France)

Mathématiques, programmation, informatique, vision par ordinateur, traitement d'image, mécanique, électronique, traitement du signal, CAO.

Classe préparatoire scientifique 2014-2016

Polytech Sorbonne, (Paris, France)

Mathématiques, mécanique, informatique, physique et chimie.

EXPÉRIENCES PROFESSIONNELLES

Réparateur informatique et électronique Mai 2020 - Présent

Danny SAUVAL, (Île de France, France)

Reverse engineering de PCBs. Microsoudure au microscope. Remplacement de composants. Gestion : communication, relation client, facturation.

Ingénieur robotique stagiaire Octobre 2019 - Avril 2020

Neom (Vinci Construction), (Montsoult, France)

Simulation puis intégration d'une base mobile holonome à l'aide d'un algorithme de SLAM associé à 2 LIDARs. Fusion de capteur odométrie et IMU.

Intervenant lors d'une colloque sur les hautes technologies 13 juin 2019

Colloque FRQNT-REPARTI, (Montréal, Québec)

Démonstrations interactives de projets haptiques devant des chercheurs et étudiants.

Chargé de travaux pratiques Mai - Août 2019

École de Technologie Supérieure, (Montréal, Québec)

Encadrement et suivi de 74 étudiants en licence d'informatique. Rédaction du système de notation et évaluation des élèves.

Laborantin dans le domaine de l'haptique Nov. 2018 - Juin 2019

École de Technologie Supérieure, (Montréal, Québec)

Interface utilisateur sur Unity, protocole de communication entre 3 appareils (Caméra infrarouge LeapMotion, matrice d'ultrasons UltraHaptics, bracelet haptique Basslet). Objectif : Transformer un signal numérique en sensation physique.

Stagiaire en ingénierie informatique Juin 2018 - Août 2018

daisy, (Yôga, Tokyo, Japon)

Création d'un algorithme afin de scanner un visage en 3D. Matériel : Kinect v1, mise à jour vers la Intel RealSense D415. Triangulation de nuages de points en 3D. Traitement des données via Unity.

Chef de projet Sept. 2017 - Juin 2018

Polytech Sorbonne, (Paris, France)

Rédaction du cahier des charges. Programmation d'un système de déplacement autonome pour un robot avec une caméra 3D. Étude de la cinématique du système. Analyse et traitement des nuages de points.

COMPÉTENCES

- Langues : Français, Anglais (TOEIC : 935), Notions de japonais et d'espagnol.
- Responsable, bonnes compétences en communication : démonstrations lors de colloques et conférences. Chargé de travaux pratiques à l'École de Technologie Supérieure de Montréal.
- Bonne capacité à gérer une équipe. Organisé et bonne gestion de projet. Créatif, déterminé, travailleur, autonome.