

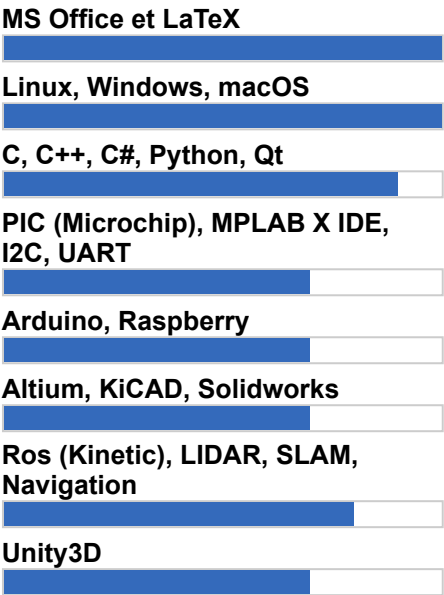


Danny SAUVAL
+33 7 81 25 52 00
sauvaldanny@gmail.com
19 Résidence du Parc
91300 Massy

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



LOISIRS

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

FORMATIONS

Master en génie de la production automatisée <i>École de Technologie Supérieure, (Montréal, Québec)</i> Machine learning, interaction humain-machine, systèmes biométriques, gestion de projets innovants, mise en place d'un processus de veille.	2018-2020
Diplôme d'ingénieur en Robotique <i>Polytech Sorbonne, (Paris, France)</i> Mathématiques, programmation, informatique, vision par ordinateur, traitement d'image, mécanique, électronique, traitement du signal, CAO.	2016-2020

EXPÉRIENCES PROFESSIONNELLES

Ingénieur chef de projet <i>Orasis-EAR (startup), (Paris, France)</i> Développement d'un dispositif permettant de diagnostiquer et rééduquer la vision binoculaire. Système embarqué : PIC (Microchip), UART, I2C, BLE. IHM : C++/Qt pour la partie PC / Kotlin pour la partie Android. Gestion de projet et d'équipe, rapports, réglementations, échange avec des acteurs externes, veille.	Décembre 2020 - Maintenant
Réparateur informatique et électronique <i>Danny SAUVAL, (Île de France, France)</i> Reverse engineering de PCBs. Microsoudure au microscope. Remplacement de composants. Gestion : communication, relation client, facturation.	Mai 2020 - Novembre 2020
Ingénieur robotique stagiaire <i>Neom (Vinci Construction), (Montsoult, France)</i> 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.	Octobre 2019 - Avril 2020
Chargé de travaux pratiques <i>École de Technologie Supérieure, (Montréal, Québec)</i> Encadrement et suivi de 74 étudiants en licence d'informatique. Rédaction du système de notation et évaluation des élèves.	Mai - Août 2019
Laborantin dans le domaine de l'haptique <i>École de Technologie Supérieure, (Montréal, Québec)</i> 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.	Nov. 2018 - Juin 2019
Stagiaire en ingénierie informatique <i>daisy, (Yôga, Tokyo, Japon)</i> 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.	Juin 2018 - Août 2018
Chef de projet <i>Polytech Sorbonne, (Paris, France)</i> 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.	Sept. 2017 - Juin 2018

COMPÉTENCES

- Langues : Français, Anglais (TOEIC : 935), Notions de japonais et d'espagnol.
- Responsable, bonnes compétences en communication.
- Bonne capacité à gérer une équipe. Organisé et bonne gestion de projet. Créatif, déterminé, travailleur, autonome.