

Danny Sauval

19 Résidence du Parc
91300 Massy, France
(438) 799-4478 / +337.81.25.52.00

sauvaldanny@gmail.com

<https://www.linkedin.com/in/danny-sauval/>

<https://dannysauval.com/mon-cv/>

Compétences

- Langues : français (maternel), anglais (courant, technique).
- OSs : Windows, Linux, macOS.
- Programmation: C, C++, C#, Python, Qt.
- Systèmes embarqués : PIC (Microchip), I2C, UART, Altium, KiCAD, Arduino, Raspberry Pi.
- Techniques : SLAM, LIDARs, ROS (Kinetic).
- Logiciels : MS Visual Studio, MPLAB X IDE, Unity, MS Office, LaTeX, Solidworks, Matlab.
- Management et gestion de projet, gestion d'une équipe.
- Autres : Machine learning, vision par ordinateur, haptique.

Expériences de travail

Ingénieur chef de projet

Orasis-EAR (startup), (Paris, France)

Décembre 2020 - Maintenant

- 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.

Réparateur informatique et électronique

Danny SAUVAL, (Île de France, France)

Mai 2020 - Novembre 2020

(7 mois)

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

Ingénieur en robotique

Neom (Vinci Construction), (Montsoult, France)

Octobre 2019 - Avril 2020

(6 mois)

- 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.

Chargé de travaux pratiques

École de Technologie Supérieure, (Montréal, Québec)

Mai 2019 - Août 2019

(4 mois)

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

Laborantin dans le domaine de l'haptique
École de Technologie Supérieure, (Montréal, Québec)

Novembre 2018 - Juin 2019
(8 mois)

- Programmer une interface entre 3 appareils sur Unity : *LeapMotion*, *UltraHaptics*, *Basslet*
- Rendre l'information numérique tangible

Ingénieur en informatique
daisy, (Yôga, Tokyo, Japon)

Juin 2018 - Août 2018
(2 mois)

- Projet de capture de visage en 3D avec une caméra 3D.
- Créer un scanneur 3D (Intel RealSense D415, Kinect v1).
- Triangulation de nuages de points en 3D et traitement des données avec Unity.

Formation

Maîtrise en génie de la production automatisée
École de Technologie Supérieure, (Montréal, Québec)

2018 - 2020
(en co-diplomation)

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

Diplôme d'ingénieur en Robotique
Polytech Sorbonne, (Paris, France)

2016 - 2020
(en co-diplomation)

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

Projets d'études

Chef de projet
Polytech Sorbonne, (Paris, France)

Septembre 2017 - Juin 2018
(10 mois)

- Rédiger le cahier des charges.
- Programmer un système de déplacement autonome pour un robot avec une caméra 3D.
- Étudier la cinématique du système.
- Analyser et traiter des nuages de points.

Club étudiant

Vice-président de InVivo (association musicale)
Polytech Sorbonne, (Paris, France)

Septembre 2016 - Juin 2017
(10 mois)

- Organisation de karaokés, concerts.
- Cours de Musique Assistée par Ordinateur.
- Gestion d'une chorale.
- Gestion d'outils de communication.