
Danny Sauval

355, rue de la Montagne
Montréal (Québec) H3C 0L7
(450) 600-2233
danny.sauval.1@ens.etsmtl.ca
<https://www.linkedin.com/in/danny-sauval/>

Formation

Maîtrise en génie de la production automatisée

École de Technologie Supérieure, (Montréal, Québec)

Depuis 2018

(en co-diplomation)

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

Diplôme d'ingénieur en Robotique

Polytech Sorbonne, (Paris, France)

Depuis 2016

(en co-diplomation)

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

Classe préparatoire scientifique

Polytech Sorbonne, (Paris, France)

2014-2016

- Mathématiques, mécanique, informatique, physique et chimie.

Connaissances particulières

Informatique :

- Logiciels de dessin : *Solidworks*.
- Langages : *Python, C/C++/C#, Java, Javascript, Matlab*.
- Autres : *MS Visual Studio, Unity, MS Office*.

Technique : Management et gestion de projets, Gestion d'une équipe, Mise en place de structures de veille, Calculs mécaniques (dynamiques et statiques), Electronique (analogique et numérique), Vision par ordinateur, Machine learning, Haptique.

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.

Expérience professionnelle

Recherche en laboratoire 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

Stagiaire en ingénierie informatique

daisy, (Yôga, Tokyo, Japon)

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.
- Traitement des données avec Unity.

Assistant mécanicien

Garage SAUVAL, (Normandie, France)

2017
(2 mois)

- Réparation de véhicules automobiles, bateaux et trains de tourisme.
- Gestion de pannes mécaniques, électroniques, informatiques

Assistant mécanicien

Garage SAUVAL, (Normandie, France)

2016
(2 mois)

- Réparation de véhicules automobiles.
- Gestion de pannes mécaniques, électroniques, informatiques

Technicien informatique dans un garage automobile

Sainte-Adresse Automobiles, (Sainte-Adresse, France)

2016
(2 mois)

- Maintenance d'un réseau informatique dans un garage automobile.
- Traitement de données de publipostage.
- Comptabilité.
- Création d'affiches et cartes de visite.

Expérience de travail

Démonstrations interactives de projets haptiques

Colloque FRQNT-REPARTI, (Montréal, Québec)

13 juin 2019

- Démonstrations interactives de projets haptiques devant des chercheurs.

Professeur particulier

Superprof.fr, (France)

2016-2018
(2 ans)

- Enseignement à domicile pour des élèves du niveau secondaire.
- Mathématiques, Physique-Chimie, langage C, langage Python.

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.

Activités et loisirs

- Musique (Piano, Guitare), Voyage, Programmation, Bricolage, Mécanique automobile, Lecture.