

# Danny Sauval

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

[sauvaldanny@gmail.com](mailto: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.

### 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

## Stagiaire en ingénierie informatique

daisy, (Yôga, Tokyo, Japon)

**Juin 2018 - Août 2018**

(2 mois)

- Projet de capture de visage en 3D avec une caméra 3D.
- Créer un scanner 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.

### Classe préparatoire scientifique

Polytech Sorbonne, (Paris, France)

**2014 - 2016**

- Mathématiques, mécanique, informatique, physique et chimie.

## 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.