

# Laura Gomez

Chef de projet technique en mécatronique et biomécanique



Antony, France

Nationalité Française  
13 janvier 1989, France  
En concubinage  
Permis B

## Contact

laura-gomez@gmx.fr  
+33 7 70 49 23 44

## Gestion de projet

Microsoft Office  
ERP (Dolibarr, Sage)  
Gestion des exigences (IBM  
DOORS, Reqify)

Rédaction brevet  
Suivi Marquage réglementaire  
Suivi de la documentation

## Logiciel

C, Matlab  
Systèmes embarqués  
CAO  
Simulation multiphysique  
Conception Electronique  
Outils d'étude du mouvement  
humain

## Langues

Français (langue maternelle)  
Anglais (courant)  
Espagnol (courant)

## Soft Skills

Autonome et proactive  
Pensée analytique  
Bon esprit d'équipe

## Hobbies

Violoncelle et orchestre  
Vélo et course à pied  
Sports canins

## Résumé

Mécatronicienne de formation, j'ai eu l'occasion de piloter le développement matériel et logiciel de produits, dès leur phase de développement et jusqu'à leur industrialisation. Il m'a également été donné de pouvoir piloter la mise en conformité de produits déjà existants afin qu'ils répondent aux besoins spécifiques du client. Dans ce contexte, j'ai assuré une bonne communication entre toutes les parties prenantes internes et externes concernées, afin de respecter les délais et la qualité du produit final. D'une grande capacité d'adaptation et très curieuse, j'aime apprendre au quotidien et partager mes connaissances avec mes collègues.

## Experience Professionnelle

- |              |   |                            |
|--------------|---|----------------------------|
| 2021         | <b>NeoFarm</b>  | Robotique maraichère       |
|              | <i>Ingénieure mécatronique, Ingénieure industrialisation</i><br>Développements et tests d'outils maraichers adaptés au robot<br>Suivi fournisseurs<br>Suivi marquage réglementaire<br>Mise en place ERP et règles de conception   |                            |
| 2020 – today | <b>Safran</b>   | Défense                    |
|              | <i>Ingénieure système</i><br>Etude biomécanique<br>Recueil et synthèse du besoin en provenance des diverses parties prenantes<br>Recherche des solutions existantes sur le marché<br>Suivi fournisseurs Français et étrangers<br>Déclinaison d'exigences sous IBM DOORS   |                            |
| 2018–2019    | <b>Safran - Zodiac (prestation pour Alten)</b>  | Aéronautique               |
|              | <i>Chef de projet technique de systèmes mécatronique</i><br>Recueil du besoin d'un client Italien<br>Traduction du besoin en actions R&D<br>Gestion des échanges technique et documentaire entre le client et les différents BE<br>Conception de harnais sous Zuken, travail avec l'équipe Production<br>Essais du système chez le client |                            |
| 2017–2018    | <b>Air Liquide Medical Systems (prestation pour Ametra)</b>   | Médical - ventilation      |
|              | <i>Référente mécanique - nouveau produit et plasturgie</i><br>En charge de l'évolution du système actuel pour réduire les fissures<br>Suivi des échantillons initiaux de la coque plastique d'un nouvel appareil<br>Suivi des plasturgistes<br>8D   |                            |
| 2016         | <b>CEA (intérim pour Manpower)</b>  | Cobotique Agro-alimentaire |
|              | <i>Chef de projet technique de systèmes cobotique</i><br>Etude du besoin au poste de travail (biomécanique)<br>Recherche de solutions, conception, fabrication de démonstrateurs<br>Essais des prototypes par les opérateurs<br>Rédaction de brevets  |                            |

## Formation

- |           |   |                              |
|-----------|---|------------------------------|
| 2013–2015 | <b>Master recherche international d'ingénierie biomédical</b> | Arts et Métiers, France      |
|           | <i>Spécialité biomécanique</i>                                |                              |
| 2008–2013 | <b>Ecole d'ingénieur en mécatronique</b>                      | ISTY - UVSQ, France et Corée |
|           | <i>Spécialité robotique et simulation</i>                     |                              |