INGÉNIEUR MÉCATRONIQUE

Antoine Triaux





EXPÉRIENCES PROFESSIONNELLES

05/2017 11/2018

Ingénieur industrie 4.0/cobotique industrielle

Continental Automotive

- Localisation indoor de drones dans un environnement industriel.
- Développement cobotique industrielle (Universal Robot, ABB Yumi).

02/2015 11/2016

Field Engineer

PGA Electronic (développement de systèmes mécatroniques aéronautiques) – États Unis

- Collaboration avec le BE software sur la programmation de contrôleurs embarqués.
- Support technique sur ligne de production, jusqu'à l'inspection qualité finale.

04/2014

Ingénieur en robotique

12/2014 Laboratoire du C

Laboratoire du CISR, spécialisé dans la recherche de systèmes intelligents – Australie

- Étude hardware et software d'une solution de navigation autonome pour robot mobile (lidar SICK, IMU, et capteur à flux optique).
- Mise en place d'une solution de SLAM sous ROS/Linux.

06/2013 09/2013

Ingénieur recherche et développement

Quantel Medical, spécialisé dans la conception de lasers médicaux

- En collaboration avec l'équipe R&D sur la mise au point de prototypes : programmation interface utilisateur, programmation fonctionnalités, modélisation 3D.
- Traitement d'images : régulation intensité lumineuse et quantification de flou.



FORMATION

2014

Diplôme d'ingénieur en **Mécatronique**, ENSIL – Limoges

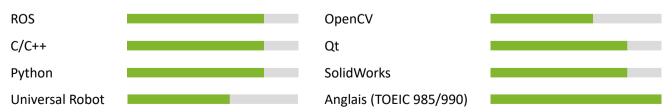
Enseignements : Robotique, programmation, automatisme, traitement d'images, CAO. Projet de fin d'année sur la navigation autonome robot 4WD : détection d'obstacles par lidar et IR, suivi de couleur.

2011

Classe Préparatoire aux Grandes Écoles, Lycée La Fayette – Clermont-Ferrand

2008 *École internationale YWIES* – Chine

COMPÉTENCES





ACTIVITÉS/INTÉRÊTS

Sport: Surf (niveau intermédiaire), Football (12 ans de compétition en club)

Robotique: • 3ème place en équipe à l'AGVC 2014 (Autonomous Ground Vehicle Competition)

Projets personnels DIY mécatroniques et domotiques