|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
|  | ***Philippe La Madeleine*** | | | |
|  | 6202 Rue Chabot  Rosemont (Québec) H2G 2T2 | | **(514) 452-3210**  philippe.la-madeleine.1@ens.etsmtl.ca  https://github.com/Philippe117 | |
|  | Langues : Français et anglais fonctionnel | | | |
| **FORMATION** | | | | |
| **Génie de la production automatisée**  École de technologie supérieure, Montréal | | | | **Depuis 2015** |
| **DEC en technologie de l'électronique industrielle**  Cégep de Sorel-Tracy, Sorel-Tracy  Mention spéciale :  Obtention de la bourse ARCELORMITAL soulignant l'assiduité, la persévérance et les efforts constant lors des études. | | | | **2015** |
| **Technicien instrumentiste**  Service après-vente chez les clients  Bectrol, Saint-Hyacinthe   * Effectuer des Intervention sur des panneau de contrôles défectueux. * Installer les composantes d'un système de contrôle automatisé. * Participer à la modernisation d'un automate programmable. | | | | **2010**  **à 2012**  Stage DEP |
| **CLUB SCIENTIFIQUE** | | | | |
| **Co-capitaine, directeur de l’équipe logiciel**  Club de robotique autonome Walking Machine, ÉTS, Montréal   * Diriger l’équipe des 6 programmeurs du club. * Assurer le maintien des bonnes pratiques en contrôle de version de code (git) * Diriger et assister les nouveaux membres dans leur apprentissage. * Lire les papers sur les dernières avancées en intelligence artificielle et en robotique. * Développer sous l'infrastructure ROS sur linux (Ubuntu 16.04). * Assurer le fonctionnement général du robot du club. | | | | **depuis**  **2016** |
| **EXPÉRIENCES PROFESSIONNELLES** | | | | |
| **Chargé de laboratoire en microélectronique**  École de technologie supérieure, Montréal   * Présenter le langage assembleur aux étudiants. * Assister dans le débogage des projets des étudiants. | | | | **depuis**  **2018** |
| **Spécialiste intégrateur**  Opal-rt, Montréal   * Intégrer les simulateurs temps réel dans les projets clients * Rédiger/Réaliser les (FAT) "Factory Acceptance Test" * Concevoir des modèles MATLAB/Simulink * Génèrer du code VHDL à l’aide des outils de Xilinx * Travailler sous environnement Windows/Office | | | | **2018**  Stage |
| **Dessinateur technique**  Hatch, Sorel-Tracy   * Appliquer au dessins les modification dictées par l’ingénieur. * Effectuer les relevées en usine. * Dépanner le système de contrôle centralisé. | | | | **2017**  Stage |
| **EXPÉRIENCES PROFESSIONNELLES (suite)** | | | |  |
| **Technicien de maintenance électrique**  Rio Tinto Fer et Titane, Sorel-Tracy   * Exécuter les manœuvres de maintenance préventives. * Effectuer la calibration d'appareils de mesures analogiques et numériques. * **Dépanner le système de contrôle centralisé.** | | | | **2014**  Stage ATE |
| **Technicien d'assemblage**  Transtech Innovation, Varennes   * Souder des cartes électroniques en ‘’surface mount’’ ou par vague d'étain. * Faire l'assemblage de PCBs en suivant les MTNs correspondantes. * Inspecter visuellement la qualité des soudures des composantes. | | | | **2013**  Stage ATE |
| **CONNAISSANCES PARTICULIÈRES** | | | | |
| ***Informatique***  **Systèmes d’exploitation :**  **Langages de programmation :**  **Logiciels maîtrisés:** | | Linux, ROS, Windows  RAPID, C, C++, C#, assembleur, bash, Python, LUA, Ladder, Grafcet, FBD  Arduino IDE, Robotsudio, Matlab, Ti-Inspire, Rslogix 5x, Factory Talk, Concept, Wonderware, TweedoSoft, LogoSoft, Zeliosoft, Office, Draftsight, Adobe Photoshop, Multisim | | |
| ***Connaissances électrotechniques :***  Diagnostic de problèmes, utilisation d’équipements de mesure, programmation d'automates, branchement de moteurs et autres appareils électriques, installation de câbles. | | | | |
| **AUTRES EXPÉRIENCES** | | | | |
| **Assistant de procédé**  Rio Tinto Fer et Titane, Sorel-Tracy   * Manutentionner la marchandise à l'aide de chariots élévateurs. * Exécuter les ordres de recyclage de marchandise. * Compléter le mélange d'additifs de certains contenants. | | | | **Été 2015** |
| **LOISIRS ET INTÉRÊTS** | | | | |
| * Informatique, Mécanique et Électronique * Robots industriels et robotique en général. | | | | |