



ANA LUCIA CRUZ RUIZ

Ingénieur R&D en robotique

PROFIL

Ingénieur R&D en robotique intéressée par le développement de solutions de contrôle pour des robots industriels et de service.

COMPÉTENCES

- Machine learning
- Algorithmes de commande
- Analyse cinématique et dynamique de robots
- Programmation:
 - MATLAB
 - Python
 - C++
- Simulations dynamiques:
 - Simulink
 - V-rep
- Conception mécanique
 - Autodesk Inventor
 - CATIA

LANGUES

- Anglais (Bilingue - C2)
- Espagnol (Native)
- Français (Courant - C1)
- Italien (Intermédiaire - B2)

DISTINCTIONS

Bourse Fondation Centrale
Discours aux Invalides, Paris

CENTRES D'INTÉRÊT

- Commande de robots
- Communication/vulgarisation de la technologie
- Planification d'ateliers interactifs de robotique pour des enfants
- Pianiste (classique, pop/rock)

CONTACT



+33652655658



analuc.610@gmail.com



linkedin.com/in/acruzruiz



www.analuciacruz.me



France

DIPLÔMES

Docteur en Mécanique
INRIA, ENS Rennes, France 2013-2016

Master en Automatique, Robotique et Informatique appliquée
– Spécialité : Robotique avancée
École Centrale de Nantes, France 2011-2013

Licence en mécatronique
Universidad Tecnológica Centroamericana 2007-2011

EXPÉRIENCES PROFESSIONNELLES

Ingénieur R&D en robotique (stage)

IRCCyN // France // 2013 (6 mois)

Développement de logiciels outils pour automatiser la conception et l'analyse de robots (robots parallèles à câbles destinés à différentes tâches industrielles) en utilisant de nouveaux critères d'évaluation de performance.

Ingénieur en mécatronique

3D Solutions // Honduras // 2010 (6 mois)

Conception de modèles 3D de produits en plastique selon les spécifications du client. Assistante de fabrication de moules en aluminium pour le soufflage de produits en plastique.

PROJETS

Machine learning pour la commande d'un bras virtuel redondant

(MATLAB, Simulink, SimMechanics, V-rep, C++)

Automatisation de tâches industrielles avec les robots stäubli RX90 et PUMA

(V+, Val II)

Librairie et interface graphique pour la simulation de robots mobiles et leurs capteurs

(MATLAB, Simulink)

ARACHNIS: une GUI pour la conception et l'analyse de robots parallèles à câbles

(MATLAB)

Conception d'un robot parallèle plan à 3 degrés de liberté

(MATLAB, CATIA)

PRESENTATIONS

"Journée internationale des jeunes filles dans le secteur des TIC"

Union inter. des télécommunications // Honduras // 2016

"IEEE/Femmes dans l'Ingénierie"

WIE, UNITEC // Honduras // 2016

"Comme la robotique, vous avez un grand avenir"

École centrale de Nantes // France // 2016