

ANDREA BRUGNOLI

1 Avenue de Rangueil, 31400 Toulouse (FR)

(+33) 7 50 39 47 27

Andrea.BRUGNOLI@supaero.isae.fr or andrea.brugnoli92@gmail.com



Ingénieur aérospatial

Politecnico di Milano (Milano)/ ISAE-Supaero (Toulouse)

Doté d'un esprit international, d'initiative et capable de s'adapter. Trois langues maîtrisées.

Formation académique

ISAE-Supaero

Thèse

Modélisation et Contrôle par le formalisme pHs des structures flexibles 2D avec des conditions aux limites variantes

Toulouse

2017, 3 ans

Université Paris Saclay/ Supélec

Master recherche en automatique et traitement d'images

Modules: identification des modèles, dynamique avancée des structures flexibles

Paris/Toulouse

2016–2017

ISAE-Supaero

Double Diplôme en génie aéronautique et aérospatial

Spécialisation mathématiques appliquées et automatique avancée: optimisation multidisciplinaire, calcul hautes performances, systèmes non linéaires et calcul de trajectoires optimales

Toulouse

2015–2017

Politecnico di Milano

Master en génie spatial, 110/110 avec mention

Modules : Mécanique orbitale, dynamique et contrôle des structures, propulsion thermochimique

Milan

2014–2017

Politecnico di Milano

Licence en génie mécanique, 110/110 avec mention

Modules : méthode des éléments finis, vibrations mécaniques, calcul numérique

Milan

2011–2014

Expériences

CNES-Centre des études spatiales

Stage fin études

Analyse des débris spatiaux soumis à la pression de radiation solaire pour identifier configurations périodiques en attitude ou stable en pointage

Toulouse

2017, 6 months

ISAE-Supaero en partenariat avec LAAS

Téléopérations intelligents pour systèmes des micro-drones

Codage des lois de commande optimal en C/C++ pour micro-drones engagés en tâches complexes. Équipe de 6 personnes.

Toulouse

2016, 5 mois

ISAE-Supaero

Dynamique non linéaire des systèmes multi-corps

Modélisation d'une chaîne ouverte des corps en suivant la logique de Simscape Multibody. Validation en Matlab.

Toulouse

2016, 4 mois

Politecnico di Milano en partenariat avec Danieli S.p.A

Dynamique d'un manipulateur pour machines de forgeage

Étude des dessins techniques, modélisation cinématique et analyse dynamique. Présentation chez Danieli (Septembre 2014).

Milan

2014, 4 mois

Politecnico di Milano

Analyse éléments fins d'une pièce mécanique

Implantation sur Abaqus et codage en Matlab d'un modèle équivalent, validation et comparaison des résultats.

Milan

2014, 4 mois

Langues

Anglais: courant (C1) (Toeic 965/990 2014)

Français: courant (C1)

Espagnol: intermédiaire (B1)

Italien: langue maternelle

Compétences informatiques

Programmes: Matlab, Simulink, Abaqus, Inventor, Solid Works, Labview

Langages: Java, C, C++, L^AT_EX

Centres d'intérêt

Professeur particulier de mathématiques et physique niveau Bac+1 Bac+2