



Mathieu VENOT

9 Rue Edouard Manet
75013 Paris FRANCE

06.79.33.64.10
mat.venot@gmail.com

Architecte, D.E.
Co-fondateur, DixieVR.
Né le 30/09/1990

mathieuvenot.com

Formation

- Master d'Architecture {M1, M2} - Mention Bien 2014 – 2016
Ecole Nationale Supérieure d'Architecture de Paris Malaquais {ENSAPM} (Paris [75006])
- Département Digital Knowledge, avec les Arts & Métiers ParisTech {ENSAM} (Paris [75013])
Module Materials & Additive Manufacturing (MadMan)
- Licence d'Architecture {L1, L2, L3} 2010 – 2014
Ecole Nationale Supérieure d'Architecture de Paris Malaquais {ENSAPM} (Paris [75006])
- Baccalauréat Scientifique, option Biologie {Bac S, SVT} 2006 – 2008
Lycée François 1er (Fontainebleau [77300])
-

Expérience

- Co-fondateur / DixieVR (Paris [75010 / 75013]) Octobre 2015 - Actuel
Simulation Immersive Multi-Utilisateur pour la Conception Architecturale
- Freelancer / Mathieu Venot (Paris [75013]) Mai 2013 - Actuel
3D Design, Impression 3D, Scan 3D, Enseignement, Rendu, Web Design
- Workshop Leader / Advances in Architectural Geometry {AAG} (Zurich [CH]) Septembre 2016
Enseignant sur le Workshop 11 "Multi-User Cobotics Simulation in VR applied construction"
with Oswald PFEIFFER, partenariat HAL Robotics Ltd
- Workshop Moniteur / ENSA Paris Malaquais {ENSAPM} (Paris [75006]) Septembre 2013 -
Septembre 2016
Assistant sur les intensifs de rentrée et d'Inter-Semestre (Nathanael DORENT, Efilena
BASETA, Nefeli DIMITRIADI, Manja VAN DE WORP, Charles BOUYSSOU, Christian
DELECLUSE, Felix AGID)
- Stagiaire / leFabShop (Paris [75011]) Juin - Aout 2015
Travaux pour l'atelier du FabClub & le studio du FabShop
- Concours Participant / ENSA Paris Malaquais {ENSAPM} (Paris [75006]) Octobre - Janvier 2015
Participation au concours Global Schindler Award 2015 à Shenzhen [CHINE]
- Studio Moniteur / ENSA Paris Malaquais {ENSAPM} (Paris [75006]) Février - Juin 2014
Assistant sur le studio de projet de troisième année (groupe Pierre CUTELLIC)
- Freelancer / EZCT Architecture & Design Research (Paris [75011]) Décembre 2013
Participation à un concours d'aménagement urbain à Umeda (Osaka [JAPON])
- Stagiaire / EZCT Architecture & Design Research (Paris [75011]) Juillet 2013
Travaux pour l'exposition ArchiLab 2013 {FRAC Centre} (Orléans [45000])
- Laser Moniteur / ENSA Paris Malaquais {ENSAPM} (Paris [75006]) Février - Juin 2013
Surveillance, maintenance et aide technique sur découpe laser Epilog
- Stagiaire / Chantier Naval Port Napoléon (Port-Saint-Louis-du-Rhône [13230]) Juillet 2011
Entretien, maintenance et réparation de voiliers et vedettes



Mathieu VENOT

9 Rue Edouard Manet
75013 Paris FRANCE

06.79.33.64.10
mat.venot@gmail.com

Architecte, D.E.
Co-fondateur, DixieVR.
Né le 30/09/1990

mathieuvenot.com

Publications

Matériaux et impression 3D de pièces
d'assemblage à échelle architecturale
Réseau Canopé, Technologie, n° 204
Septembre 2016 (ISBN 978-2-240-04135-7)

Langues

Anglais
Bon niveau, lu - écrit - parlé
Français
Langue maternelle

Centres d'intérêt

Architecture - CAO/FAO - Informatique -
Prototypage

Voile - Windsurf :
Navigations et convoyages sur Coco 6.50,
Dufour 325, First 35, RM 1050, Cigale 16 (Antilles,
Europe Ouest [Atlantique, Méditerranée])

Voyages :
1 an autour de l'Atlantique Nord sur voilier de 11
mètres (Espagne, Portugal, Madère, Canaries, Cap
Vert, Petites Antilles, Bermudes, Açores [2004-2005])

Compétences

Logiciels

CAO/FAO : ArchiCAD, CityEngine, Infracore, Fusion 360,
SolidThinking Inspire (Certifié), Inventor, Rhinoceros,
SketchUp Pro | Grasshopper (Elk, HAL, Karamba3D,
VisualARQ)
PAO : Adobe CS : Illustrator - InDesign - Photoshop,
Apple iWork, Microsoft Office, LaTeX, Markdown
Rendering : Artlantis, Unity3D, Vray
Scripting : Grasshopper (C#), Processing IDE (Java),
Unity3D (C#), Web Design, ([HTML, CSS]), Mathematica
RV : Oculus Rift, Razer OSVR, Google Cardboard
OS : Mac OS, Windows, Linux ([Debian, Ubuntu])

Fabrication Numérique

Impression 3D (Dremel Idea Builder, Makerbot Replicator
1 Dual - Replicator 2 - Replicator 2X - Z18, Stratasys
Mojo, 3D Systems Cubify, Ultimaker Original+,
Zortrax M200 | Mcor Iris HD)
Acquisition 3D (Asus Xtion, Microsoft Kinect,
Photogrammétrie)
Fraisage Numérique (Arduino GRBL, ShopBot Desktop,
Unimat CNC)
DIY (Arduino IDE & Electronics - Raspberry Pi)
Prototypage Drone (DJI F450 | APM)
Robotique industrielle (ABB IRB120, ABB IRB1600)
Découpe laser (Epilog Legend 36EXT, Trotec Speedy 300)

Certificat Restreint de Radiotéléphoniste Maritime (VHF)
Permis B (Voiture)