



Mathieu VENOT

Etudiant en quatrième année d'Architecture
Né le 30/09/1990

16 Rue de l'Arbalète
75005 Paris FRANCE

06.79.33.64.10
mat.venot@gmail.com

<http://mathieuvenot.github.io>

Formation

- Master d'Architecture {M1} 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])
- Premier Cycle des Etudes Médicales {PCEM1} 2008 – 2010
Université de Versailles Saint-Quentin-en-Yvelines {UVSQ} (Guyancourt [78280])
- Baccalauréat Scientifique, option Biologie {Bac S, SVT} 2006 – 2008
Lycée François 1er (Fontainebleau [77300])

Expérience

- Hub / 3D Hubs (Paris [75005]) Mars 2014 - Actuel
Services d'impression 3D en ligne : <https://www.3dhubs.com/paris/hubs/mathieu-o>
- Monitorat / ENSA Paris Malaquais {ENSAPM} (Paris [75006]) Février 2015
Assistant 1 semaine pour les intensifs d'Inter-Semestre du département Digital Knowledge
(groupe Christian DELECLUSE)
- Concours Participant / ENSA Paris Malaquais {ENSAPM} (Paris [75006]) Octobre - Janvier 2015
Participation au concours Global Schindler Award 2015 sur le thème de la ville et la
mobilité à Shenzhen [CHINE]
Projet avec Aziz BEN MOUSSA et Julien TOUSSAINT
- Monitorat / ENSA Paris Malaquais {ENSAPM} (Paris [75006]) Février - Juin 2014
Assistant 1 semestre pour le studio de projet de troisième année "P6 Résolutions Régressives"
du département Digital Knowledge (groupe Pierre CUTELLIC)
- Consultant / EZCT Architecture & Design Research (Paris [75011]) Décembre 2013
Participation à un concours d'aménagement urbain à Umeda (Osaka [JAPON])
Modélisation 3D et maquette de site (impression 3D - découpe laser) avec Sebastian
ANDRAOS, Xavier DELANOUE et Simon ERARD
Génération de formes sous Processing avec Oswald PFEIFFER
- Monitorat / ENSA Paris Malaquais {ENSAPM} (Paris [75006]) Septembre 2013
Assistant 2 semaines avec Clément GOSSELIN pour les intensifs Digital Design Literacy 3
du département Digital Knowledge (groupe Felix AGID)
- Stage / EZCT Architecture & Design Research (Paris [75011]) Juillet 2013
Travaux avec Tristan GOBIN pour l'exposition ArchiLab 2013 {FRAC Centre} (Orléans [45000])
Recherches et conception de prototypes béton et impression 3D sable
Modélisation 3D et optimisation structurelle avec Grasshopper 3D et Rhinoceros 3D



Mathieu VENOT

Etudiant en quatrième année d'Architecture
Né le 30/09/1990

16 Rue de l'Arbalète
75005 Paris FRANCE

06.79.33.64.10
mat.venot@gmail.com

<http://mathieuvenot.github.io>

Expérience

Monitorat / ENSA Paris Malaquais **{ENSAPM}** (Paris [75006])

Février - Juin 2013

Surveillance, maintenance et aide technique sur découpe laser Epilog

Stage / Chantier Naval Port Napoléon (Port-Saint-Louis-du-Rhône [13230])

Juillet 2011

Entretien, maintenance et réparation de voiliers et vedettes

Langues

Anglais

Bon niveau, lu - écrit - parlé

Français

Langue maternelle

Centres d'intérêt

Architecture - CAO/FAO - Informatique

Voile - Windsurf :

Navigations et voyages 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 : AutoCAD, ArchiCAD, SolidThinking Inspire,
Inventor, Rhinoceros 3D, SketchUp Pro | VisualARQ,
Grasshopper 3D, HAL

PAO : Adobe CS : Illustrator - InDesign - Photoshop,
Apple iWork, Microsoft Office

Rendering : Artlantis, Vray

Scripting : Processing IDE (Java), Web Design
([HTML, CSS]), Mathematica

Mac OS, Windows, Linux ([Debian, Ubuntu])

Fabrication Numérique

Acquisition 3D (Microsoft Kinect, Photogrammétrie)

Arduino IDE & Electronics - Raspberry Pi

Découpe laser (Epilog)

Fraisage Numérique (Grbl, Unimat)

Impression 3D (Makerbot Replicator 1 Dual, Stratasys

Mojo, 3D Systems Cubify, Ultimaker Original+)

Robotique industrielle (ABB IRB120, ABB IRB1600)

Permis B (voiture)