Mathieu VENOT

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

16 Rue de l'Arbalète 75005 Paris FRANCE o6.79.33.64.10 mat.venot@gmail.com

Formation

Master's degree of Architecture {MArch}

2014 - 2016

Ecole Nationale Supérieure d'Architecture de Paris Malaquais {ENSAPM} (Paris [75006]) - Département Digital Knowledge, avec les Arts & Métiers ParisTech {ENSAM} (Paris [75013])

Enseignants: Marc BENARD, Léda DIMITRIADI, Peggy GARCIA, Bertrand LAMARCHE, Robert LEROY, Philippe MOREL, Jean-Aimé SHU

Licence d'Architecture {L1, L2, L3}

2010 - 2014

Ecole Nationale Supérieure d'Architecture de Paris Malaquais {ENSAPM} (Paris [75006])

Enseignants: Felix AGID, Anne BOSSE, Maurizio BROCATO, Catherine CLARISSE, Pierre CUTELLIC, Pierre DAVID, Léda DIMITRIADI, Yulia DONETSKAYA, Tristan GOBIN, Bertrand LAMARCHE, Jean LEONARD, Robert LEROY, Marc MALINOWSKY, Philippe MOREL, Sandra PLANCHEZ, Thibault SCHWARTZ, Philippe SIMON, Sylvain USAI

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} Lycée François 1er (Fontainebleau [77300])

2006 - 2008

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 Malaguais {ENSAPM} (Paris [75006])

Février 2015

Assistant 1 semaine pour les intensifs d'Inter-Semestre du departement Digital Knowledge (groupe Christian DELECLUSE)

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

Février - Juin 2014

Assistant 1 semestre pour le studio de projet P6 "Résolutions Régressives" du departement Digital Knowledge (groupe Pierre CUTELLIC)

Vacation / EZCT Architecture & Design Research (Paris [75011])

Décembre 2013

Participation à un concours d'amenagement urbain à Umeda (Osaka [JAPON]) Modelisation 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 departement 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 o6.79.33.64.10 mat.venot@gmail.com

Experience

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

Surveillance, maintenance et aide technique sur découpe laser Epilog

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

Entretien, maintenance et réparation de voiliers et vedettes

Juillet 2011

Février - Juin 2013

Langues

Anglais

Bon niveau, lu - écrit - parlé

Français

Langue maternelle

Centres d'intérêt

Architecture - CAO/FAO - Informatique

Voile - Windsurf:

Navigations, 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, Inventor (notions), Rhinoceros 3D | VisualARQ, Grasshopper 3D, HAL

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

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

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

Fabrication Numérique

Acquisition 3D (Microsoft Kinect)
Arduino IDE & Electronics - Raspberry Pi
Découpe laser (Epilog) / Fraisage Numérique (Unimat)
Impression 3D (Makerbot Replicator 1 Dual / Stratasys
Mojo / 3D Systems Cubify Cube 1)
Robotique industrielle (ABB IRB120 & ABB IRB1600)

Permis B (voiture)