



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 {M2} - Mention Bien 2016
Ecole Nationale Supérieure d'Architecture de Paris Malaquais (Paris [75006])
- Département Digital Knowledge, avec les Arts et Métiers ParisTech (Paris [75013])
Module Materials & Additive Manufacturing
- Baccalauréat Scientifique, option Biologie {Bac S, SVT} 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, 3D Print, 3D Scan, Enseignement Numérique, Rendu, Web Design
- Studio Moniteur / Arts et Métiers ParisTech (Paris [75013]) - ENSCI Les Ateliers (Paris [75011]) Octobre - Décembre 2016
Assistant sur le studio de recherche "Impression 3D XXL"
- Workshop Leader / Advances in Architectural Geometry (Zurich [CH]) Septembre 2016
Enseignant sur le workshop "Multi-User Robotics Simulation in VR applied construction"
- Workshop Moniteur / Ecole d'Architecture Paris-Malaquais (Paris [75006]) Septembre 2013 - Septembre 2016
Assistant sur les intensifs de rentrée et d'inter-semestres
- Stagiaire / leFabShop (Paris [75011]) Juin - Aout 2015
Ateliers du FabClub & le studio de design du FabShop
- Studio Moniteur / Ecole d'Architecture Paris-Malaquais (Paris [75006]) Février - Juin 2014
Assistant sur le studio de projet de troisième année du département Digital Knowledge
- 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
Exposition ArchiLab 2013 {FRAC Centre} (Orléans [45000])
- Laser Moniteur / Ecole d'Architecture Paris-Malaquais (Paris [75006]) Février - Juin 2013
Maintenance et aide technique sur découpe laser Epilog
- Stagiaire / Chantier Naval Port Napoléon (Port-Saint-Louis-du-Rhône [13230]) Juillet 2011
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

Compétences

Logiciels

CAO/FAO : ArchiCAD, Infracore, Fusion 360, SolidThinking Inspire (Certifié), Rhinoceros - Grasshopper (HAL, Karamba3D, VisualARQ)
PAO : Adobe CS (Illustrator - InDesign - Photoshop), LaTeX, Markdown
Rendu : Artlantis, Unity3D, Unreal Engine
Script : Grasshopper (C# - Python), Processing (Java), Unity3D (C#), Unreal Engine (Blueprint), Web Design (HTML - CSS), Mathematica
RV : Oculus Rift, Google Cardboard
OS : Mac, Windows, Linux (Debian - Ubuntu)

Fabrication Numérique

Impression 3D (Dremel Idea Builder, Makerbot Replicator Dual - Replicator 2 - Replicator 2X - Z18, Stratasys Mojo, 3D Systems Cubify, Ultimaker Original+, Zortrax M200)
Acquisition 3D (Asus Xtion, Microsoft Kinect, Photogrammétrie)
Fraisage Numérique (Shapeoko GRBL, ShopBot Desktop)
DIY (Arduino IDE & Electronics, Raspberry Pi)
Prototypage Drone (DJI F450, Parrot Bebop 2 | APM)
Robotique industrielle (ABB IRB120 - IRB1600 - IRB6620)
Découpe laser (Epilog Legend 36EXT, Trotec Speedy 300)

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

Publications

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

Septembre 2016

Langues

Anglais (Compétences professionnelles) - Français (Langue maternelle)

Centres d'intérêt

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])
Logement sur péniche Freycinet

Voyages :

Un an autour de l'Atlantique Nord sur un voilier
(Espagne, Portugal, Madère, Canaries, Cap Vert, Petites Antilles, Bermudes, Açores)