

Mathieu VENOT

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

9 Rue Edouard Manet 75013 Paris FRANCE 06.79.33.64.10 mat.venot@gmail.com

mathieuvenot.com

Formation

Master d'Architecture (M1, M2)

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

2014 - 2016

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

Baccalauréat Scientifique, option Biologie {Bac S, SVT}

Lycée François 1er (Fontainebleau [77300])

2006 - 2008

Expérience

Co-fondateur / DixieVR (Paris [75010 / 75013])

Octobre 2015 - Actuel

Simulation Immersive Multi-Utilisateur pour la Conception Architecturale

Hub / 3D Hubs (Paris [75013])

Mars 2014 - Actuel

Services d'impression 3D en ligne : Mathieu Venot's Hub

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

Février 2016

Assistant sur les intensifs d'Inter-Semestre (groupe Nefeli DIMITRIADI)

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

Septembre 2015

Assistant sur les intensifs de rentrée (groupes Manja VAN DE WORP & Charles BOUYSSOU)

Stage / leFabShop (Paris [75011])

Juin - Aout 2015

Travaux pour l'atelier du FabClub & le studio du FabShop

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

Février 2015

Assistant sur les intensifs d'Inter-Semestre (groupe Christian DELECLUSE)

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

Octobre - Janvier 2015

Participation au concours Global Schindler Award 2015 à Shenzhen [CHINE]

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

Février - Juin 2014

Assistant sur le studio de projet de troisième année (groupe Pierre CUTELLIC)

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

Décembre 2013

Participation à un concours d'amenagement urbain à Umeda (Osaka [JAPON])

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

Septembre 2013

Assistant sur les intensifs de rentrée (groupe Felix AGID)

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

Juillet 2013

Travaux pour l'exposition ArchiLab 2013 {FRAC Centre} (Orléans [45000])

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

Février - Juin 2013

Surveillance, maintenance et aide technique sur découpe laser Epilog



Mathieu VENOT

06.79.33.64.10 mat.venot@gmail.com Architecte, D.E. Co-fondateur DixieVR. Né le 30/09/1990

mathieuvenot.com

Expérience

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

Entretien, maintenance et réparation de voiliers et vedettes

9 Rue Edouard Manet

75013 Paris FRANCE

Juillet 2011

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, Infraworks, 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

Acquisition 3D (Asus Xtion, Microsoft Kinect, Photogrammétrie)

DIY (Arduino IDE & Electronics - Raspberry Pi)
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)

Fraisage Numérique (Arduino GRBL, ShopBot Desktop, Unimat CNC)

Prototypage Drone (DJI F450 | APM) Robotique industrielle (ABB IRB120, ABB IRB1600) Découpe laser (Epilog Legend 36EXT, Trotec Speedy 300)

Permis B (voiture)