

Mathieu VENOT

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}

Lycée François 1er (Fontainebleau [77300])

9 Rue Edouard Manet

75013 Paris FRANCE

2006 - 2008

Expérience

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

Octobre 2015 - Actuel

Simulation Immersive Multi-Utilisateur pour la Conception Architecturale

3D-print Hub / 3D Hubs (Paris [75013])

Mars 2014 - Actuel

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

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 Itd

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

Septembre 2013 -

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) Septembre 2016

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 Malaguais { 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'amenagement 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

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

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, 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

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)