

**Vincent D.** - Né en Juin 1985  
**13680 Hameau Les Baisses**  
**12 ans d'expérience**  
**Réf : 2211250812**

## Ingenieur robotique, automatisme et informatique industrielle

### Ma recherche

---

Je recherche tout type de contrat, sur toute la région PACA, dans l'Ingénierie.

### Formations

---

**2009** : Bac +5 à Université de Montpellier

Master EEA (Bac+5) Électronique Électrotechnique Automatisation - (3<sup>e</sup> de la promotion) - Spécialité : Robotique, Automatisation et Traitement d'images

**2007** : Bac +3 à Université de Montpellier

Licence EEA - Automatisation et Informatique industrielle

**2006** : Bac +2

DUT GEII - Automatisation et Réseaux industriels

### Expériences professionnelles

---

**2011 à ce jour** :

Ingenieur Robotique Automatisation

Réalisation du Contrôle-Commande d'un système opto-mécanique pour la détection d'objets sur piste. Suivi de projet, étude, réalisation et validation des systèmes de pilotage

**2009 - 2010** :

Ingénieur chargé d'affaires automatisation, robotique et informatique industrielle

Ingénieur chargé d'affaires automatisation, robotique et informatique industrielle dans une société calédonienne. élaboration de cahiers des charges, étude de faisabilité et élaboration des propositions techniques, concevoir des solutions, le suivi de la réalisation de l'installation jusqu'à la mise en service.

**2009 - 2009** :

Stagiaire ingénieur d'études chez Laboratoire Du Cemagref De Montpellier

Caractérisation par imagerie numérique des vergers. Développement d'une méthode capable de compter, estimer la localisation et la densité des fruits, fleurs, bourgeons sur un arbre fruitier. Segmentation complexe, analyse de texture, statistique pour la prise de décision, calibration

**2009 - 2009** :

Ingenieur d'études chez Laboratoire Du Cemagref De Montpellier

Développement d'une application capable de corriger les transformations colorimétriques subies par une image lors de la prise de vue. Détection d'objet, transformations morphologiques, extrapolation de la fonction de correction à partir d'une mire.

**2008 - 2008** :

Stagiaire ingénieur d'études chez Areva Nc Melox sur Bagnols Sur Ceze

Mise en automatique du banc d'inertage pour les emballages FS65. Rédaction des spécifications techniques, dimensionnement, développement du logiciel de contrôle, essais et validations

**2007 - 2007 :**

Stagiaire Automatismes chez Cnrs De Montpellier sur Montpellier  
Régulation climatique du prototype pour l'étude des plantes

## Langues

---

Français (Oral : courant / Ecrit : expérimenté)

## Atouts et compétences

---

Automatique Contrôle/Commande, Supervision, Régulation/Asservissement simple ou complexe, Acquisition et Gestion de données, Programmation d'automates (schneider, siemens, national instrument).

Robotique Modélisation et Contrôle/Commande des robots type série et parallèle. Guidage de robot mobile, programmation de robots industriels

Communication Ethernet, Série, Modbus.

Traitement d'images Calibration, Stereovision, Asservissement visuel, Prise de décision, détection d'objet.

Programmation Office, MS Project, C, C++, Matlab, Simulink, Labview

## Permis

---

Permis B