



Contact

Téléphone

+33781530665

Email

camille.dce@gmail.com

Adresse

Bretagne, France

Langues

Français

Langue natale

Anglais

Compétence professionnelle

Certification Linguaskill niveau B2

Compétences

Permis B

Véhiculée

Pack Office



PowerPoint, Word, Excel

Programmation



Python, SQL, bibliothèque OpenCV

Logiciel de CAO



CREO, SolidWorks

Simulation



Matlab Simulink

L'échelle est comprise entre 1 (débutant) et 5 (expert).

Centres d'intérêt

Sports

Surf, rugby en compétition (équipe ENSMM)

Modélisation 3D sous Blender

CAMILLE DAUCE

INGÉNIEURE JUNIOR SPÉCIALISÉE EN
SYSTÈMES ROBOTIQUES ET MÉCATRONIQUES

Expérience professionnelle

Projet de fin d'étude : research student

University of Adelaide, Australie de mars 2023 à juillet 2023

Première approche dans la création d'un jumeau numérique pour UUV (Unmanned Underwater Vehicle) avec l'outil Matlab Simulink.

Stage d'immersion : assistante chef de projet

Terrena Innovation, Ancenis de mars 2022 à juillet 2022

Projet Européen Robs4Crops, suivi de la phase expérimentale d'un robot autonome de désherbage pour vigne, conception d'outils de désherbage intelligents, transition vers l'agriculture 4.0.

Agent de fabrication polyvalent

Axilone Group, Guidel août 2021

Tri et conditionnement de pièce, contrôle visuel et qualité.

Formations

Diplôme d'ingénieur généraliste ENSMM

Ecole nationale supérieure de Mécanique et des
Microtechniques, Besançon 2020 - 2023

Spécialité systèmes mécatroniques et robotiques.

Compétences : robotique industrielle sur robot Fanuc, Stäubli, EPSON, Delta, UR; Automatique avancé; Vision par ordinateur 2D et 3D; Modélisation des systèmes mécatroniques; Conception; Electronique; Informatique; Gestion de projet.

Classes Préparatoires aux Grandes Ecoles PTSI-PT

Lycée Livet, Nantes 2018 - 2020

Baccalauréat S Sciences de l'ingénieur - mention Bien

Lycée Colbert, Lorient 2017 - 2018

Projets Réalisés

4L Trophy - 2023

Compétences : Rénovation complète d'une 4L, recherche de sponsors, communication.

Instagram: bzhforlife

Caractérisation de robots industriels par vision - 2023

Evaluation de la performance des robots industriels par une méthode de vision par ordinateur en collaboration avec le département AS2M de FEMTO-ST, Besançon.

Compétences : Robotique (norme ISO 92283), vision (micro caméra, openCV), programmation C++.

Conception d'un sécateur électrique - 2022

Dimensionnement d'un sécateur électrique; Modélisation du sécateur sous CREO et simulation des contraintes; Etude de coût et rédaction de rapport.

Jeu vidéo multijoueur codé sous Java - 2022

Programmation d'un jeu vidéo en groupe de 5 en suivant la méthode SCRUM.