



Courtois Thibault

Etudiant ingénieur
spécialisé en robotique

+33 06 58 61 35 06

thibaultcourtois@netcourrier.com

<https://thibault-courtois.com>

[linkedin.com/in/thibault-courtois-820531256](https://www.linkedin.com/in/thibault-courtois-820531256)

Toulon (83100) / Dijon (21000)



Profil

Je suis étudiant ingénieur à l'Université de Toulon à l'**Ecole d'ingénieurs SeaTech** où je me spécialise en robotique et mécatronique.

Je suis **sérieux et persévérant** dans ce que j'entreprends.

Cette année est la dernière de mon cursus d'ingénieur.
Je suis aussi en **M2 pour le master RISE** (robotique, IA et systèmes embarqués) de l'Université de Toulon.

Expériences professionnelles

Stage assistant ingénieur - IndexLab - Politecnico di Milano
Avril - Août 2024

Utilisation d'un **bras robotique industriel** pour de nombreuses applications et méthodes de fabrication avancées.

Maîtrise de Rhino8, GrassHopper et **RoboStudio**.

Elaboration d'un procédé de **WAAM** (Wire Arc Additive Manufacturing) fonctionnel.

Travail dans une équipe internationale, constituée de chercheurs et d'ingénieurs

Stage ouvrier - SFF Structural Fasteners Factory
Juin - Juillet 2023

Utilisation de machines outils, mesures en laboratoire pour le contrôle qualité, renforcement de mes capacités de travail en équipe et de mes connaissances en sciences des matériaux.

Ouvrier viticole saisonnier - Domaine Bizot
2017 - 2019

Formation

Diplôme d'ingénieur SeaTech - Filière mécatronique et robotique
2022-2025

Développement des compétences et des connaissances nécessaires pour travailler sur des applications en **robotique mobile (environnement terrestre et sous-marin) et robotique industrielle**.

Cours, TP, projets (informatique embarquée, mécanique, électronique, capteur-actionneur et instrumentation cyberphysique, IA, CAO, mathématiques appliquées ...).

Projet deuxième année : Interfaçage du logiciel de motion capture Qualisys et de l'environnement ROS pour l'asservissement en position d'un robot à entraînement différentiel. Générations de trajectoires, Splines, Navigation, Planification, Programmation.

Master RISE - Robotique, IA et Systèmes Embarqués
Université de Toulon - 2024-2025

Classe préparatoire aux grandes écoles (MPSI - PSI*)
2020 - 2022

Compétences

- Back-end : C, Python, JAVA, MatLab, RAPID (robot ABB)
- Programmation et calibration de robots industriels
- WAAM
- Impression 3D
- Front-end : HTML et CSS

Logiciels

- Rhino8, Catia
- Qualisys
- RobotStudio
- GrassHopper
- Matlab, Simulink
- ROS

Langues

- Anglais : C1
- Allemand : B1

Centres d'intérêt

Batterie (10 ans)
Musculature
Projets personnels :
programmation, création de robots