

# PHILIPPE DOUCERAIN

## INGÉNIEUR ROBOTIQUE

### PROFIL

Je suis une personne ingénieuse qui adore les défis. Je prône le travail d'équipe et j'aime échanger les idées en groupe. Aucun projet n'est impossible, il suffit de bien l'aborder.

### EXPÉRIENCES DE TRAVAIL

#### Fondateur

*Technologies Ikosa inc. | Mai 2023*

- Consultation robotique
- Gestion de projets
- Développement de technologies

#### Programmeur robotique et chef du département mécanique

*SirSteward | Avril 2022 - Février 2023*

- Programmation Robotique (ROS)
- Full-Stack (VueJs, Python, Javascript, MongoDB)
- Design d'interfaces utilisateur (Figma, VueJS)
- Conception de pièces robotiques (Fusion360)

### FORMATION ACADÉMIQUE

#### Université de Sherbrooke

*Baccalauréat en Génie Robotique | 2017 - 2021*

Projets notables

- Conception d'un tapis roulant omnidirectionnel VR
- Conception d'un bras robotique 3 axes


Stages notables


- IntRoLab - Contrôle d'une chaise roulante à l'aide d'un casque électroencéphalographique (EEG)
- Vertige - Conception d'une montre intelligente pour l'escalade et le trampoline
- IBM - Analyse de la cambrure de puces élec.


#### Cégep du Vieux-Montréal

*Diplôme en Génie mécanique | 2013 - 2016*

### CONTACT

 (514) 794-6624

 philippedoucerain@gmail.com

 Sherbrooke

### COMPÉTENCES CLÉS

- Membre de l'OIQ
- Concepteur 3D, fabrication/machinage (Solidworks, Catia, Autocad, Fusion360)
- Gestion de projets Agile
- Programmeur Full-Stack
- C++, C#, Python, Javascript, Vuejs, Docker, Kubernetes, MongoDB
- ROS, AI
- Robots 6 axes (Fanuc, RobotUR) RoboDK, Roboguide
- PLC (Ladder)

### IMPLICATIONS

- Formule SAE - Cégep & Université
- Rover UdeS - Responsable méc.
- Robot en 100h - First Robotics

### PRIX

- Bourses d'expérience du CRSNG
- 2e place compétition ingénierie organisée par CQI

