



AXEL BOUTEILLER

Automaticien / Roboticien

EXPÉRIENCE PROFESSIONNELLE (7 ans +)



De Septembre 2020 à aujourd'hui • Auto-entrepreneur • Société ArmoRobot

• Projet sur 6 mois dans la mise en place de plusieurs robot **FANUC R-2000iC/125L** pour la société Lagniel SAS  pour des machines de fabrication de produits médicaux : programmation des missions robots, communication avec APIs, réalisation des trajectoires, paramétrage et dialogue avec plusieurs caméras **KEYENCE 2D (CA-H500MX)** et **3D (RB-1200)**, gestion de changement d'outils en fonction du produit, création et optimisation des DCS, test et validation par FAT avec le client.

• Modifs sur plusieurs mois de programmes et trajectoires de 2 robots **FANUC M-170iC/70** pour **SPIE** : robotisation de dépose de couvercles aciers de plusieurs kilos (optimiser, fiabiliser, cadencer).

• Aide sur un robot **FANUC LR-Mate-200iD** pour **SPIE** : Résolution d'un problème de line tracking sur un convoyeur, sans l'utilisation du iRPickTool, suite à une modification mécanique (compréhension du code et du paramétrage du Line tracking)

• Intervention pour **CREI** de quelques jours sur un robot **FANUC M-410iC-185** : reprise de points, mise à jour des DCS et résolution du décalage sur la palettisation de carton.

• Automatiser la gestion de T° de cuves destinées à la fabrication de bière artisanale : Contrôle et visuel via interface web (en cloud) ou IHM (VNC) ; Régulation de température par PID ; Création de programme de chauffe en fonction de chaque bière ; ...

• Surveillance sur site, suivis de fonctionnement et listing de bugs sur un projet de tri de tomates par un robot «Universal Robot»  programmé par intelligence artificielle, par la start-up 

• Modification de programme sur un API **SIMATIC S7-1200**, pour machine de remplissage de pots pour le compte de la société **endro COSMÉTIQUES**

De Septembre 2014 à Décembre 2019 • Automaticien et Roboticien •

CRISTALENS Industrie • Lannion • FRANCE (5 ans +)

Premier projet principal (5 ans +) : Création et implantation de zéro, dans un bureau d'étude, de la première cellule robotisée au monde destinée à la fabrication d'implant intraoculaire hydrophobe.

Second projet principal (2 ans) : Programmation d'une autre cellule robotisée pour notre fournisseur de matière première hydrophobe.

Compétences techniques développées :

Screenshots et exemples :  <https://github.com/CarterAxel/AutomationRobotics/blob/master/README.md>

• Programmation d'API Unitronics par les logiciels **Unilogic** et **Visilogic** (en langage **LADDER**) en tant que maître pour piloter plusieurs robots à la fois, et pour éviter tout conflits entre eux.

• Design de l'**IHM** associé : écran tactile ergonomique et facile d'utilisation.

• Programmation robot **EPSON** (langage proche du **C**) en tant qu'esclave : apprentissage de points et de mouvements ; paramétrage de communication ; ...

• Définitions des trams de communications entre tous les éléments connectés, principalement par le biais des protocoles **TCP/IP** et **MODBUS**.

• Détection d'erreurs dans le process et définition de messages associés destinés aux opérateurs.

• Installation d'un système de caméras industrielles pour la présence/absence de pièces mécaniques, la détection de défaut de fabrication par l'utilisation de filtre numérique, et le suivi de position.

• Schéma de câblage d'armoire électrique et de boucle de sécurité : logiciel **Winrelais**

• Gestion de projet par l'utilisation de la méthode **Agile**.

• Recherche dans l'optique d'intégrer de la «cobotique», tel que **UNIVERSAL ROBOTS** 

Plus utilisés : **FANUC** (Robot) ;  **UNITRONICS** (API) ; **KEYENCE** (Vision)

FORMATION

2014-2015 Licence Professionnelle "Implantation/Conduite/Maintenance des installations industrielles robotisées" (ICMIR), IUT de La-Roche-Sur-Yon, FRANCE.

• Initiation et certifications sur les robots : **YASKAWA**/**STÄUBLI**/**KUKA**/**FANUC**/**ABB**/**SEPR**

• Projet d'étude d'une cellule robotisée destinée à l'usinage de jouet en plastique.

2012-2014 BTS Conception et réalisation de systèmes automatiques (CRSA), Nantes

• Formation sur des logiciels de programmation API : **UNITYPRO** ; **PL-7 PRO** ; **STEP7**

• Projet d'étude d'une cellule robotisée pour une société pour la mise en carton de boîte de biscuit :

- API SIEMENS - Robot **KUKA**

- Plus d'informations :  <https://github.com/CarterAxel/EducationalExperience/blob/master/README.md>

2008-2012 Bac STI Électrotechnique, Lycée François Truffaut, Challans, FRANCE

CÔTES-D'ARMOR
22540 LOUARGAT
FRANCE

+33 6 66 45 29 75

 bouteiller.axel@armorobot.fr

 [linkedin.com/in/akuselu](https://www.linkedin.com/in/akuselu)

 www.armorobot.fr

COMPETENCES

Français 

Anglais 
TOEIC 910

Japonais 

Aisance à l'oral 

Autodidacte 

Autonomie 

INTERETS



LOGICIELS

APIs :

Unilogic / Visilogic (Unitronics)

PL7 / UNITY PRO (Schneider)

STEP7 (Siemens)

Workbench (Allen- Bradley)

ROBOTS :

Roboguide (Fanuc)

RobotStudio (ABB)

RC+ (Epson)

SYSTEME VISION :

Keyence Camera

Cognex Camera

DAO :

Winrelais

Solidworks / Solid Edge

AUTRES :

Adobe Photoshop

Office pack