



AXEL BOUTEILLER

Automaticien / Roboticien

EXPÉRIENCE PROFESSIONNELLE (8 ans +)



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)

<https://www.armorobot.fr>

COMPETENCES

Anglais : **TOEIC 910**

Adaptabilité

Autodidactisme

Communication

Gestion du temps

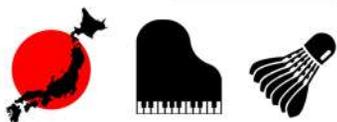
Autonomie

Intégrité

Confidentialité

Cusiosité technique

INTERETS



ROBOTIQUE

Experiences principales **FANUC**
EPSON

Initiation & certifications **KUKA**
ABB
STÄUBLI
YASKAWA
SEPR

AUTOMATISME

Experiences principales **UNITRONICS**

Initiation & certifications **Schneider Electric**
SIEMENS

VISION

Experiences principales **KEYENCE**

Initiation & certifications **COGNEX**

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, réalisation des trajectoires, gestion d'un changeur outil robot en fonction du produit, mise en place et optimisation des DCS, test et validation par FAT avec le client.
 - communication avec APIs pour assurer les autorisations de travail
 - paramétrage et dialogue avec plusieurs caméras Keyence 2D CA-H500MX et 3D RB-1200
- Modifications sur plusieurs mois de programmes et trajectoires de 2 robots FANUC M-170iC/70 pour la société SPIE ; robotisation de dépose de couvercles aciers de plusieurs kilos :
 - Augmentation de la cadence, fiabilisation des programmes
 - Limitation de l'usure moteur des robots, optimisation des trajectoires, sécurisation de l'environnement de travail.
- Programmation robot sur une cellule composée de deux robots FANUC M-710iC & LR-Mate-200iD& destinés à la fabrication de compresseurs :
 - Etude du standard de programmation et adaptation à ce dernier
 - Développement des programmes, trajectoires, communication automate en télétravail sur Roboguide
 - Tests à l'atelier lors de l'implantation du code robot, développement du traitement d'infos envoyées par une caméra Cognex embarqué sur le LR-Mate.
 - Rédaction de notice spécifique à l'utilisation ou à la maintenance des parties robotiques de la cellule
- Reprise d'une programmation existante sur un robot FANUC LR-Mate-200iD pour la société 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 la société CREI de quelques jours sur un robot M-410iC-185 : reprise de points, mise à jour des DCS et résolution du décalage sur la palettisation de carton.
- Création d'une automatisation sur un API Unistream USC-x10-T24 de 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 une start-up parisienne.
- Modification de programme sur un API SIMATIC S7-1200, pour machine de remplissage de pots de cosmétique suite à une modification mécanique de la machine.

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**

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