

GALINSKI Daniel

Chemin des Casses, 2
1472 Vieux-Genappe
+32 499 23 99 72
contact@smartwatt.be
né le 19 juillet 1987
belge

Ingénieur civil en électromécanique (mécatronique)

Poste actuel

2019 - maintenant

Gérant SmartWatt – Galin SPRL

Indépendant dans deux secteurs d'activités :

- 1. Bureau d'étude en électromécanique :** la conception et l'optimisation intégrée de systèmes ou de pièces mécaniques mais également la fourniture d'éléments fonctionnels
- 2. Techniques du bâtiment :** mise en conformité électrique des bâtiments et établissement de plans

Postes précédents

2015 - 2019

Responsable Production et Développement Matériel

au sein d'AXINESIS SA, une start-up développant et fabricant des robots médicaux innovants destinés à la rééducation de patients cérébrolésés. Mes missions y étaient variées :

- Conception et amélioration de produits électro-médicaux : R&D en électromécanique, électricité et électronique
- Mise en œuvre de boucles de régulation compliantes
- Gestion des dossiers techniques pour marquage CE médical
- Mise en place et gestion d'une partie du système qualité de l'entreprise (selon l'ISO 13485 :2016)
- Montage des dispositifs
- Gestion de la logistique, des stocks et des commandes
- Installation des dispositifs en milieu hospitalier, réalisation des maintenances et des désinstallations
- Formation des équipes utilisatrices des dispositifs médicaux

2014 - 2015

Chercheur-coordonateur d'un projet de recherche, financé par la Wallonie (WB Health)

Développement et intégration de jeux sérieux intelligents aux robots interactifs de rééducation du membre supérieur dédiés aux patients cérébrolésés.

2010 - 2014

Assistant de recherche (80% recherche, 20% encadrement académique) à l'Université catholique de Louvain au sein du Centre de Recherche en Mécatronique, financé par le F.N.R.S./F.R.I.A.

Études : UCL – École Polytechnique de Louvain

2010 - 2014

Docteur en sciences de l'ingénieur

Thèse : *Conception et optimisation d'un robot de rééducation neuromotrice du membre supérieur avec compensation active de la gravité*

2008 - 2010

Ingénieur civil électromécanicien - spécialité en mécatronique avec Grande Distinction

Travail de fin d'études : *Conception et modélisation d'un prototype d'une plate-forme à deux roues à équilibrage dynamique.*

2005 - 2008

Baccalauréat en sciences de l'ingénieur, orientation Ingénieur civil avec Grande Distinction
Majeure en mécanique
Mineure en électricité

Profil

Rigueur, esprit d'initiative, dynamique et pragmatique

Compétences

- Réalisation de projets complexes techniques demandant une intégration pluridisciplinaire
- Formations avancées du logiciel de CAO 3D SolidWorks
- Maîtrise des logiciels de CAO 3D Catia et ArchiCad
- Gestion et réalisation de projets complets de rénovation et de construction neuve, en ce compris les techniques complexes (chauffage, pompe à chaleur, ventilation, électricité, gestion des ponts thermiques, etc.)
- Connaissance opérationnelle de l'IEC 60601-1 et de l'ISO 13485 :2016
- Programmation en C et de scripts MATLAB/Simulink

Langues

Français	Langue maternelle
Polonais	Langue maternelle
Anglais	Niveau moyen