



Philippe Guglielmetti

Innovier, Communiquer, Respecter

Nationalité Suisse
48 ans, marié, 2 enfants

16 Chemin des Courtines
1242 Satigny

+41 79 280 8286

philippe@goulu.net
www.philippe-guglielmetti.com

Expériences

Lean Manager

Bobst SA - Mex, Suisse -- Juillet 2011, En cours

- ▶ Conception et implémentation de la production "Lean" dans 3 unités
- ▶ Formation du personnel Bobst aux principes du Lean et du 5S
- ▶ Développement d'un logiciel d' Advanced Planning and Scheduling

Spécialiste R&D

Bobst SA - Mex, Suisse - Juillet 2008, Juin 2011

- ▶ Conception, développement et réalisation de la commande du "Power Aligner", système de correction pour machine de contrecollage rapide. Responsabilité et gestion du projet pour CORES (dept. R&D transversal de BOBST), coordination avec le client interne (Asitrade, filiale de Bobst à Grenchen, SO) ainsi qu'avec un partenaire stratégique. Intégration de la commande électronique, de capteurs optiques, du logiciel de commande dynamique. Brevet. Implémentation, tests, mise au point et support au premier client.
- ▶ Conception et réalisation d'un système de commande optimale d'un séparateur de poses
- ▶ Mise en place d'un wiki pour le knowledge management du service R&D transversal
- ▶ Formation des collaborateurs au réglage automatique

Responsable du service conseil

e-Systems Consulting - La Neuveville + Meyrin, Suisse - Septembre 2004, Juin 2007

- ▶ Développement des activités de conseil, formation et service après-vente. Direction d'une équipe de consultants et de leurs projets dans une entreprise en croissance rapide (40%) sur un marché atteignant la maturité.
- ▶ Élargissement de l'offre à des produits et services à forte valeur ajoutée.
- ▶ Réorganisation des services de formation et de support pour faire face à la croissance de la demande.
- ▶ Suivi de clients clés exigeants, spécialement dans le domaine horloger.
- ▶ Mise en place et gestion d'une nouvelle agence à Meyrin.

Fondateur, CTO

DynaBits sàrl - Meyrin, Suisse - Autre - Janvier 1999, Janvier 2004

- ▶ Lancement et gestion d'une startup : étude de marché, plan d'affaires, financement, stratégie, brevets et marques, publicité
- ▶ Spécification, réalisation et commercialisation d'un logiciel innovant pour l'ingénierie mécanique. Gestion de projet de développement logiciel, avec sous-traitants off-shore et partenaires stratégiques.
- ▶ Mandats de conseil, formation et développement de logiciels

Ingénieur R&D

Charmilles Technologies - Meyrin, Suisse - Septembre 1994, Décembre 1998

- ▶ Re-engineering du contrôle final des machines (diplôme MoT) dans le cadre d'un projet Lean + Six Sigma
- ▶ Développement d'algorithmes de commande d'axe et du procédé d'électroérosion pour plusieurs produits.

Ingénieur multidisciplinaire, plus de 20 ans d'expérience en recherche appliquée en milieu industriel, de la recherche à la production, puis dans les services de conseil, formation et support auprès de PME romandes.

Gestion de projets d'innovation du concept jusqu'au marché, dans un souci constant pour la qualité et la satisfaction client.

Motivation d'équipes en environnements changeants, en particulier en croissance rapide.

Construction de structures organiques combinant sécurité et réactivité, basées sur la complémentarité des compétences et le respect des attentes de chacun.

Grâce à une vision stratégique et globale, j'apporte un fort potentiel d'évolution à votre organisation.

Langues

- Français : langue maternelle
- Anglais : courant
- Allemand + Italien : notions

Management

- Psychologie du travail, gestion du changement, motivation de team, délégation
- Propriété intellectuelle, knowledge management
- Pédagogie

Spécialités

- Lean manufacturing
- Six Sigma
- Systèmes dynamiques : modélisation, simulation et réglage automatique
- Logiciels scientifiques et techniques : CAO 3D (SolidWorks), FEA/CFD, PDM/PLM
- Robotique, électroérosion, construction de machines,

Informatique

- Algorithmes et structures de données
- Systèmes embarqués, temps réel

Contribution au choix d'une nouvelle commande numérique.

- ▶ Suivi de projets de recherche en collaboration avec l'EPFL (CTI) . Transfert technologique

Formations

Diplôme postgrade de "Management of Technology" HEC Lausanne + EPFL + University of Texas at Austin

Janvier 1998 - Janvier 1999

- ▶ Entrepreneuriat, Marketing, Finances
Actuellement reconnu comme Executive MBA (voir <http://mot.epfl.ch/>)

SAQ Lean Manager - ARIAQ Yverdon

Janvier 2011 - Janvier 2011

- ▶ Formation de 12 jours sur les 5 piliers du Lean, certifiée par la Swiss Association for Quality (SAQ)

Docteur ès Sciences Ecole Polytechnique Fédérale de Lausanne

Institut d'Automatique - Lausanne, Suisse - Septembre 1988, Juin 1994

- ▶ Recherche sur la dynamique et la commande des robots parallèles rapides, avec application au robot Delta. Financement Fonds National. Publications et Conférences, Doctorat.
- ▶ Encadrement de nombreux projets d'étudiants dans des domaines variés, remplacement occasionnel du professeur au cours ex-cathedra
- ▶ Mandats industriels CTI et droits privé

Diplôme d'ingénieur en informatique Ecole Polytechnique fédérale de Lausanne

Septembre 1984 - Juin 1988

Publications

- ▶ T Mayer, A Mann, M Siegenthaler and P. Guglielmetti "Method for manufacturing a multi-layer composite, arrangement for positioning a sheet-like element onto a backing in a laminating unit and laminating unit" EP Patent 2,305,463, 2011
- ▶ Ph. Guglielmetti and F. Georgeon, "Methods for automatically inserting library parts in mechanical CAD designs", 2001, U.S. provisional patent nr, 60/241,159
- ▶ M. Kocher and Ph. Guglielmetti "Modeling and Simulation of an EDM Die-Sinking Machine", 1994, Proc. ISEM XI, Lausanne
- ▶ Ph. Guglielmetti "Model-Based Control of Fast Parallel Robots: a Global Approach in Operational Space", 1994, thèse no 1228, EPFL Lausanne
- ▶ Ph. Guglielmetti, R. Longchamp, "A Closed Form Inverse Dynamics Model of the Delta Parallel Robot", IFAC Symposium on Robot Control, Capri, pp.51-56 (September 1994).
- ▶ Ph. Guglielmetti and R. Longchamp, "Task Space Control of the Delta Parallel Robot", IFAC/IMACS/IEEE/IUTAM Workshop on Motion Control for Intelligent Automation, Perugia, Italy, pp. 337-342 (October 1992).
- ▶ Ph. Guglielmetti, R. Longchamp, "Real-Time Identification of a Robot Manipulator Using a Neural Network", IEEE Int. Workshop on Intelligent Motion Control, 20-22 August 1990, Istanbul, Turkey

Réalisations

- ▶ 2012 : logiciel Advanced Planning & Scheduling (APS) en Python pour la planification et l'ordonnancement dans plusieurs départements de production BOBST
- ▶ 2009-11 : système d'alignement dynamique pour une machine de contre-collage Asitrade / BOBST (brevet)
- ▶ 2009 : optimisation des mouvements pour un séparateur de poses BOBST
- ▶ 2008 : wiki pour le "knowledge management" BOBST SA
- ▶ 2007 : Optimisation FEA d'une brosse de pipeline pour Reinhart Hydrocleaning.
- ▶ 2007 : Etude FEA+CFD du refroidissement de circuits intégrés pour Acqiris.
- ▶ 2006 : Mise en place de processus de suivi des projets de consulting et outils de communication : Wiki et CRM avec portail client, interfaces avec intranet et ERP Pro-Concept, migration (PHP /

- Nombreux langages de programmation (C++, Delphi, Python, ...)
- Développement agile
- Très nombreux outils desktop et web

Intérêts et activités

- Sciences en général
- Blog scientifique "Pourquoi Comment Combien" www.drgoulu.com
- Voile (permis B skipper mer) Blog Foilers <http://foils.wordpress.com>
- Voyages
- Associations locales
- ACube, Microclub, AARCT, DGCBNC

MySQL)

- ▶ 2004-5 : conseil CAO/PDM et mise au point d'une méthodologie de conception des mouvements d'horlogerie en 3D. Macros SolidWorks en VBA spécifiques à l'horlogerie (profils de dentures, pierres, tableau de coordonnées, terminaisons...) pour Patek Philippe, Franck Muller, Dubois Dépraz etc.
- ▶ 2003 : cadML, format XML pour l'export des métadonnées CAO et la documentation technique de conceptions 3D, avec outils en XSLT
- ▶ 2002 : Librairie CADOO d'interfaces CAO et d'algorithmes de géométrie 3D en C++ utilisant la programmation générique (STL, Boost)
- ▶ 2001 : "Methods for automatically inserting library parts in mechanical CAD designs", U.S. provisional patent nr, 60/241,159. Première version de "GeniusWorX"
- ▶ 2000 : "ToolSuite" : logiciels complémentaires de la CAO 3D SolidWorks, en C++
- ▶ 1999 : Logiciel de contrôle de qualité de bouteilles PET, en LabView, pour TetraPak.
- ▶ 1999 : Logiciel de mesure des forces sur un skieur de kilomètre lancé en soufflerie, Laboratoire d'Aérotechnique de l'EIG.
- ▶ 1990-98 Projets LabView au Groupe de l'Armement, section traitement du signal:
 - Acquisition numérique de signaux "Tempest"
 - Téléopération d'un goniomètre à infrasons
 - Pilotage du test de batteries
 - Test de systèmes de communication hertziens
- ▶ 1998 : Analyse statistique des défauts de qualité chez Charmilles Technologies. Mise en évidence de la relation entre séries et fiabilité. Définition de nouveaux protocoles de tests, intégration dans le re-engineering de la production (lean + six sigma)
- ▶ 1997 : Charmilles Technologies "Amélioration du procédé" d'électro-érosion. Modélisation et simulation avec Matlab + Simulink + LabView. Spécification et choix d'une nouvelle commande numérique. "Orbite 3D" en assembleur x86
- ▶ 1996 : Table X-Y de très haute précision, en une seule pièce déformable en titane pour prototype de petite machine de micro-usinage par électro-érosion, chez Charmilles Technologies
- ▶ 1995 : Capteur de force 3D très rigide basé sur la structure "Delta" avec mesure par interférométrie optique et logiciel LabView, pour besoins internes de Charmilles Technologies
- ▶ 1994 : Filtre avance de phase pour compenser une fréquence de résonance de l'axe C des machines RoboForm de Charmilles Technologies
- ▶ 1994 : "Post-mortem reverse engineering" : finalisation d'un logiciel d'acquisition temps-réel en OCCAM/Transputers pour un wagon de mesure ferroviaire, Gilléron Electronique
- ▶ 1990-4 : Ph. Guglielmetti "Model-Based Control of Fast Parallel Robots: a Global Approach in Operational Space", 1994, thèse no 1228, EPFL Lausanne
- ▶ 1989 : Développement d'un régulateur auto-ajustable pour entraînement électrique, collaboration EPFL – Socapel SA, Penthaz
- ▶ 1988 : Travail de diplôme sur la commande auto-ajustable d'un axe hydraulique de machine, collaboration EPFL – Tornos
- ▶ 1986 : "Dallas", logiciel de calcul de dalles et façades par éléments finis 2D sur PC-AT. Premier logiciel de FEA utilisant la mémoire étendue (LIM/EMS) , développé en Modula-2
- ▶ 1985 : 1er prix concours de programmation de jeux organisé par la Tribune de Genève avec un "Memory" en Turbo Pascal sur Apricot PC