******** **** **********

* *** ** ****** ****
Paris 14 Observatoire (75014)
****
**********@*****.***

Stage Technique, Junior

EXPERIENCES PROFESSIONNELLES

oct. 2022 /

UPMC Sorbonne Université, Paris, France

Projet académique : « Bras robotique exosquelette haptique »
Réaliser un doublet de robots maître/esclave visant à reproduire à distance les mouvements du bras d'un utilisateur.
Contrôle du bras esclave par bluetooth et régulation PID pour atténuer les perturbations
liées à la transmission de données, à la manipulation de l'utilisateur .
Réaliser un système de retour de force haptique au niveau du bras maître pour donner à
l'utilisateur une sensation de toucher ressentie par le bras esclave.
Compétences Techniques : Programmation Arduino, Modélisation 3D, Impression 3D, Contrôle
PID, Communication Bluetooth, Robotique haptique.
Environnements Techniques : Arduino, Solidworks, Cura, Matlab/Simulink

avr. 2022 /

Stage Technique
ENIE, Sidi Belabes, Algérie
Superviser les différentes unités de production de télévisions.

déc. 2021 /

Stage Technique
GICA, Beni-Saf, Algérie
Superviser les différentes unités de production de ciment.

sept. 2021 / **juil. 2022**

Manipulateur
ESSAT, Tlemcen, Algérie
Projet de fin d'études : « Design, Simulation and Analysis of a 4 DOF Scara Robot Manipulator » et « Control of a 4 DOF Scara Robot Manipulator via Image Based Visual Servoing »
Concevoir et réaliser un prototype de bras robot manipulateur à 4 degrés de liberté de type
SCARA.
Implémentation d'une simulation de suivi de trajectoire,
Implémentation du contrôle visuel par caméra.
Compétences Techniques : Programmation Arduino, Modélisation 3D, Impression 3D, Découpe Laser, Asservissement visuel, Vision par ordinateur, Planification de trajectoire.
Environnements Techniques : OpenCV Python, Arduino, Solidworks, Cura, Matlab/Simulink
Lien : https://drive.google.com/drive/folders/1MUm7xWfpjL0CT_SGT-Mr79jaDTPYu_XT?
usp=share_link

mars 2021 /

Stage Technique
ECOPACK, Tlemcen, Algérie
Superviser les différentes unités de production de boîtes rondes.

févr. 2020 / **juil. 2021**

ESSAT, Tlemcen, Algérie
Projet Académique : « 3D Microwave Imaging Scanner »
Concevoir et réaliser un prototype de scanner 3D pour des applications médicales.
Analyser les avantages et inconvénients du prototype et l'améliorer en vue d'une éventuelle commercialisation.
Compétences Techniques : Programmation Arduino, Modélisation 3D, Impression 3D.
Environnements Techniques : Arduino, Python, Cura, Solidworks.

Lien :
https://drive.google.com/file/d/1SAa1J4d0DHgbstu08EaNB1sVQCS6ZMwB/view?usp=share_link

DIPLOMES ET FORMATIONS

sept. 2022 / févr. 2023	**Master 2 en Automatique Robotique** - BAC+5 UPMC Sorbonne Université, Paris, France
nov. 2019 / juil. 2022	**Diplôme d'Ingénieur et Diplôme de Master en Automatique** - BAC+4 Ecole Supérieure en Sciences Appliquées (ESSAT), Tlemcen, Algérie
/ sept. 2019	**Concours d'Accès aux Ecoles Nationales Supérieures** - BAC+2 Ecole Supérieure en Sciences Appliquées (ESSAT), Tlemcen, Algérie
sept. 2017 / juin 2019	**Classe Préparatoire en Sciences et Techniques** Ecole Supérieure en Sciences Appliquées (ESSAT), Tlemcen ,Algérie
/ juin 2017	**Baccalauréat parcours Mathématiques** - BAC Lycée Ibn Tofail Imama, Mansourah, Tlemcen, Algérie

COMPETENCES

Arduino, bluetooth, Grafcet, JAVA, Latex, MATLAB, Modélisation 3D, Microsoft Office, Monte Carlo, OpenCV, Langage de Programmation, Python, Simulink, Solidworks, transmission de données, Vision par ordinateur

COMPETENCES LINGUISTIQUES

Anglais	Courant
Français	Courant
Arabe	Bilingue