

Mounir BOUDALI

25 ans, Célibataire

+33(0)6 32 67 13 39

a.m.boudali@gmail.com

3 rue de Bouxwiller
67000 Strasbourg, France

Ingénieur Mécatronique

Ingénierie des systèmes, robotique,
automatique et vision



EXPERIENCES PROFESSIONNELLES

04-09/2013 (5 mois) : Ingénieur (PFE) *ACFR, Sydney, Australie*

« BIPED : Design and control of dynamic walking robots »

- **Conception, modélisation et construction** d'une série de robots bipèdes.
- Développement de nouvelles techniques de **contrôle non linéaire avancé**.
- **Optimisation** des algorithmes de contrôle.

06-08/2012 (3 mois) : Ingénieur stagiaire *SIMFONIA, Strasbourg*

« Smart-Grid : algorithme de gestion, Internet of Energy »

- Création d'outils numériques pour la **modélisation des flux d'énergie**
- **Simulation** d'un réseau électrique
- **Optimisation des algorithmes** de gestion de l'énergie

05-07/2011 (3 mois) : Ingénieur stagiaire *SOPREMA, Strasbourg*

« Étude de reproductibilité et de répétabilité du test de stabilité dimensionnelle »

- **Analyse** de la chaîne de production
- **Identification** des paramètres ayant un impact sur la stabilité dimensionnelle
- Réalisation d'un **prototype** de chaîne de production à échelle réduite

FORMATION

2009 – 2013 : Telecom Physique Strasbourg – *Diplôme d'ingénieur* *Strasbourg*

↳ **Ingénierie des systèmes, automatique et vision**

Automatique, commande optimale/robuste/prédictive, filtrage optimal, robotique industrielle, robotique mobile, commande par vision, asservissement par caméra, systèmes embarqués.

2006 – 2009 : Lycée Gustave Monod – *CPGE* *Enghien-les-Bains*

↳ **MP** : Mathématiques, physiques et sciences de l'ingénieur

2006 : Lycée Abdel Malek Essaidi – *Baccalauréat* *Kénitra, Maroc*

↳ **SM** : Sciences mathématiques, avec mention.

PROJETS

Asservissement visuel et commande d'un robot 3TR

Asservissement visuel d'un système robotisé à 4 DDL commandé en vitesse articulaire.

Evaluation de la maquette pédagogique « QET DC Motor Control - Quanser »

Evaluation du potentiel de la maquette pour les TP d'asservissement de première et deuxième année de TPS.

Maison bioclimatique

Etude et modélisation d'une maison autosuffisante en énergie en employant des technologies vertes.

Modélisation par éléments finis de tissus vivants et de leur interaction avec des systèmes inertes

Modélisation d'un crane humain et simulation de crash tests.

LANGUES ET INFORMATIQUE

Langues :

Français : Bilingue
Anglais : Courant
Espagnol : Débutant
Arabe : Langue maternelle

Compétences logiciels et langages de programmation :

- *Utilisation de logiciels de calcul, de modélisation et de simulation:*

Matlab, Simulink, HyperWorks, Labview, SolidWorks, Smash (Dolphin Integration), Sketchup.

- *Langage de programmation :*
C/C++, VHDL-AMS, Grafcet, PLC.

- *Bureautique:*
Microsoft office, suite Google.

- *Autres :*
Escon studio, Arduino, PL7.

ACTIVITES EXTRA-PROFESSIONNELLES

2012 : Président du bureau des fêtes

(BDF) à Telecom Physique Strasbourg

2011 : Président du club billard

2010 : Secrétaire du bureau des élèves

Général : TOEIC 805/990 ; permis B/B1.

Sport : Handball, Ultimate, Billard.

Loisirs : Photo, Musique.

MBTI : INT.J