



Hamza AL WARAGLI

Ingénieur en Génie Mécatronique

12 Bis Rue de Fourqueux 78100
Saint Germain En laye - France
+33 7 67 12 62 18
alwaragli.h@gmail.com
hamza.al-waragli@utbm.fr
23 ans, Célibataire



FORMATION

- 2018 - 2019 Master 2 en Robotique Industrielle
Université Paris SACLAY (Evry), France
- 2017 - 2018 3ème année du cycle ingénieur en conception des Systèmes Mécatroniques
Université de Technologie de Belfort Montbéliard, France
- 2015 - 2017 1ère et 2ème années du cycle ingénieur en Génie Mécatronique
Ecole Nationale des Sciences Appliquées de Tétouan, Maroc
- 2013 - 2015 Cycle Préparatoire MP
Ecole Nationale des Sciences Appliquées de Tétouan, Maroc
- 2012 Baccalauréat scientifique
Spécialité Physiques (Mention Très Bien)
Lycée Charif Al Idrissi, Tétouan, Maroc



EXPERIENCE PROFESSIONNELLE

- Février - Août 2018 Stage de fin d'étude à Actemium Poissy
Groupe Vinci Energie-Département Robotique-France
Réalisation Ilot robotisé de manutention et de chargement barres de forage – Robot KUKA
Simulation : KUKA Sim/ Vision industrielle : Velodyne LIDAR 16
CAO : Outil de préhension (SOLIDWORKS)
- Juillet - Août 2017 Stage à la société Ghorghiz Cerame
Département Electronique - Maroc
Automatisation d'une ligne de production
Programmation et Développement : Step 7
Simulation : FluidSim et S7-PLCSIM
- Juillet 2016 Stage d'initiation au groupe automobile marocain Auto Hall - Département mécanique -Maroc
Echange numérique des informations dans l'automobile
Réseaux CAN & VAN



PROJETS ACADEMIQUES

- Conception fonctionnelle et programmation de Robot Fanuc
Application de peinture dans le domaine Automobile
Application de palettisation
Réalisation d'un système d'interaction Homme/Robot mobile
Outils : FAAST, Kinect SDK V2, Arduino, MakeBlock
Conception avec les matériaux intelligents :
Conception – Fabrication additive – Matériaux intelligent-imprimante 4D –Cas d'étude –Satellite.
Développement d'une Planche de bord automobile végétale
Basée sur des matériaux composites bio-sourcés, sonore et interactive connectée.
Automatisation et Supervision d'une chaîne d'embouteillage avec STEP7
Réalisation réelle d'un circuit intégré Bass fuzz : distorsion et filtrage d'un signal sous ISIS
Conception d'une imprimante 3D en utilisant SOLIDWORKS
Réalisation d'un robot détecteur des tailles et d'obstacles



CONNAISSANCES ET COMPETENCES

Techniques :

- Programmation Robot FANUC (KAREL - ROBOGUIDE)
Asservissements, vision et mesure d'efforts
Identification et commande des manipulateurs
Interaction Homme-Robot
Méthodes avancées de contrôle des systèmes mécatroniques
Linear Quadratic Regulator (LQR)
Linear Quadratic Gaussian (LQG)
Simulations numériques (MATLAB/SIMULINK)
Software In the Loop (SIL)
Hardware In the Loop (HIL)

Conception des machines

Outils

- CAO : SOLIDWORKS, ABAQUS
Automatisme : STEP7
Simulation : KUKA SIM m, Labview, SIMUL CNC, FluidSim, Roboguide
Électronique : VHDL, ISISProteus, MikroC

Informatiques :

- Langages de programmation : C, JAVA, SQL., KAREL
Logiciels : Maple, Matlab, Cisco Packet Tracer, ArgoUML, Arduino.
SGBD: Access, MySQL, Oracle.
Modélisation : Merise, UML
Divers : Gestion de Production, Gestion et analyse des projets, Mathématiques Financières, Recherche Opérationnelle.



LANGUES

- | | |
|----------|--------------------------|
| Français | Courant - DELF B2 |
| Anglais | Intermédiaire |
| Espagnol | Très bonnes notions - A2 |
| Arabe | Langue maternelle |



ACTIVITES

- Membre du club robotique à l'Université de Technologie de Belfort Montbéliard
- Membre du club mécatronique à l'Ecole Nationale des Sciences Appliquées de Tétouan
- Expérience de professeur en cours supplémentaires pour des élèves du collège et du secondaire.



LOISIRS ET INTERETS

- Kickboxing
Sports d'équipe (Basketball, Volleyball)
- Jeux Vidéos
- Lecture
- Films, séries télévisées