



# 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 llot 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 Plaque 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  
Electronique : 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