



## COORDONNEES



+33 7 45 07 43 95



saadnajib@gmail.com



Lyon (69) France

## LANGUES

Français : C2

Anglais : B2

## EXTRA-PROFESSIONNEL

### Club Mécatronique :

Formateur en CAO Mécanique | 2021

Vice-Président | 2020-2022

Membre organisateur de la Journée nationale de la Mécatronique- 2022

### Club humanitaire ANARUZ :

Membre actif | 2019-2023

## COMPÉTENCES

### Automatique et Systèmes Embarqués :

- Cartes électroniques (RaspberryPI, Arduino).
- Protocoles Communication : SPI, I2C, CAN, LIN
- Capteurs, actionneurs, automates programmables
- Electronique Analogique et Numérique
- Architecture des PLD et FPGA

### Mécanique :

- Conception des machines, Fabrication mécanique
- CAO et simulation numérique.
- Calcul numérique par éléments finis.
- Résistance et choix des matériaux.

### Gestion de Projet :

- Planification et travail d'équipe : Gantt, Pert, Confluence.
- Analyse préliminaire : Analyse Fonctionnelle, QQOQCP, 5 Pourquoi
- Qualité : PDCA, DMAIC

### Logiciels d'Electronique :

Autodesk Eagle, Proteus, TIA PORTAL, Fritzing, TinkedCAD, VHDL, CANalyzer, SILVACO

### Logiciels De Conception Mécanique :

CATIAV5, SOLIDWORKS, Abaqus, Ansys, RDM7

### Langages de programmation :

Python, C++, Python pour RPI, Arduino IDE, MATLAB, CAPL

# Saad NAJB

## Ingénieur en Mécatronique

## PROFIL

Ingénieur en mécatronique récemment diplômé, passionné par l'innovation et la résolution de problèmes, Je souhaite mettre à profit mes compétences techniques solides et ma capacité à structurer et coordonner efficacement des projets.

## EXPÉRIENCES PROFESSIONNELLES

### Ingénieur Système – BASSETTI Avril – Septembre 2024

#### Pilotage d'un projet d'Intégration du progiciel TEEEXMA pour des clients industriels :

- Analyse des besoins clients et conception de solutions personnalisées (UML).
- Configuration des solutions via l'interface de développement du TEEEXMA.
- Animation de démonstrations en français et en anglais.
- Rédaction de la documentation en anglais (plans de test, Backlog Produit).

### Ingénieur Mécatronique- SEGULA TECHNOLOGIES | Février – Juin 2023

#### Développement du Moteur EP6 pour STELLANTIS sur la base de PLM ENOVIA

Sujet : Résolution d'une problématique technique et pilotage du processus de modification ECR.

- Analyse de la problématique et Définition de la cause racine (5 Pourquoi)
- Choix de modification à mettre en place, CAO et Simulation sur CATIA et ANSYS.
- Supervision du déroulement de l'ECR et validation des livrables techniques.
- Animation des réunions avec les intervenants (Fournisseur, Achat, Client...)
- Traitement des aspects liés à l'architecture électrique/électronique du véhicule et configuration du calculateur moteur.

Mots-clés: Gestion de Cycle de vie du Produit, QCDP, APQP, ECR, ECO, PPAP, ANSYS, CATIAV6, CANalyzer ISSUE,...

### Ingénieur Mécatronique – GIFC | Juin – Août 2022

#### Développement en équipe d'un système mécatronique innovant favorisant la créativité.

- Elaboration du Cahier de charges fonctionnelles.
- Conception du dispositif sur CATIA avec analyse ergonomique.
- Programmation des fonctions de contrôle des capteurs/actionneurs (Python)
- Conception du Schéma électronique complet sur Fritzing.

### Stage d'Initiation – COFICAB | Août 2021

#### Initiation au milieu professionnel | Industrie automobile :

- + Conception de maquette de test des moteurs par Le simulateur PROTEUS (C++)
- + Réalisation de dessins techniques des pièces mécaniques via CATIAV5.

## FORMATION

### • Master en Capteurs Intelligents et qualité des Systèmes Electroniques

Nantes Université | 2023-2024

### • Diplôme d'Ingénieur en Génie Mécatronique d'Automobile

Ecole Nationale des Sciences Appliquées Kenitra | 2018-2023

## PROJETS RÉALISÉS

**RaspberryPI / Arduino :** Bras Robotisé – Parking Intelligent - Véhicule semi-autonome en utilisant le Protocole I2C – Robot « Hand Gesture » en utilisant les protocoles I2C et SPI - Chaîne d'acquisition munie une communication sans fil.

**Automatisation** d'un ascenseur didactique via SIEMENS TIA PORTAL.

**Conception et simulation par CATIAV5 :** train épicycloïdal, scanner 3D, machine CNC...