

malikdjamaa@gmail.com

Toulouse

06 64 32 09 73

Permis B

Langues

Français

Langue natale

Anglais

C1

Espagnol

В1

Atouts

Soif d'apprendre

Dans tout ce que j'entreprends, j'aime me sentir progresser et m'améliorer grâce à des conseils ou des critiques constructives.

Impliqué

Je prends à cœur de toujours effectuer un travail dont je serais fier.

Autonome

Avoir un temps d'autonomie tout en impliquant mes collègues et leurs idées est ma vision d'un bon travail d'équipe.

Travail d'équipe

Que ce soit lorsque je pratique mes sports préférés (basketball, football) ou dans le monde professionnel j'aime me sentir entouré d'une équipe sur laquelle je peux compter et qui peut compter sur moi.

Logiciels

CATIA V5 DS

google workplace / MS office

Cura (Impression 3D)

Windchill / 3DExperience

NC Simul

Blender

Langages

VBA (Excel, Macros ...)

Gcode (MOCN)

Notions de Python 3, Java

Malik DJAMAA

Ingénieur Mécanique

Ingénieur mécanique spécialisé dans la production, disponible dès maintenant.

Compétences

Méthodes:

- CAO, DAO, CFAO
- Conception des gammes de fabrication
- Élaboration des dossiers de fabrication
- Outils de suivi et d'analyse
- Conception d'outillages

Production:

- Contrôle des entrées et sorties
- Gestion des stocks et approvisionnements supply chain
- Usinage des pièces (tournage, fraisage, perçage)
- Maîtrise des procédés de production

Qualité:

- Contrôle qualité et assurance qualité
- Gestion des non-conformités et AMDEC
- Métrologie et inspection tridimensionnelle
- Mise en place de procédures qualité (ISO 9001, ASPICE 26262)

Gestion de Projet:

- Amélioration continue (PDCA, Lean, Management Visuel, SMED, Kaizen, 5S, Six Sigma)
- Méthode Agile : Scrum, Kanban, gestion de projet itérative et collaborative
- Ordonnancement (algorithmes linéaires, Little, Jackson/Johnson)
- Planification (PERT, GANTT)

Expériences

Ingénieur PLM industrie 4.0

De mai 2024 à septembre 2024 Capgemini Toulouse PFE

- Pilotage de projet Agile: Coordination d'équipes pluridisciplinaires, Mise en place et facilitation des cérémonies agiles (sprints, rétrospectives, etc.), Gestion des backlogs et des priorités.
- Simulation Numérique: Modélisation et analyse 3D d'un Kite tractant des navires et de son comportement physique

Conception et Fabrication d'un système de freinage pour Planeur

De 2022 à 2023 Université Paul Sabatier / MFJA Toulouse, France

- Veille et élaboration d'un design préliminaire, CAO de l'ensemble des pièces et de l'assemblage du système sur CATIA V5 DS
- Mise en place des procédés de fabrication (usinage, moulage, impression 3D),
 Fabrication de prototypes
- Gestion de configurations, Liste des outillages et matériaux, Nomenclature BOM, Chiffrage du projet
- Mise en place du contrôle qualité, tests et validation
- FAO des différentes phases d'usinages sur CATIA, Programmation sur machine à commande numérique MOCN en G-Code
- Calcul et optimisation des conditions de coupe, Édition des gammes de fabrications
- Présentation et démonstrations d'avancement du projet

Projet Bras Robot (3 mois) / Projet VTT électrique (2 mois)

De 2020 à 2021 Université Paul Sabatier Toulouse, France

- Conception assistée par ordinateur de l'ensemble des pièces d'un bras robot et assemblage complet à partir d'un dessin de définition 2D, Dessin assisté par ordinateur des pièces en 2D et génération d'une nomenclature.
- Conception assistée par ordinateur de pièces d'un moteur électrique et assemblage du moteur sur le cadre du VTT.

Diplômes et Formations

Master Génie Mécanique en Aéronautique option Production

De 2022 à 2024 Faculté des sciences et ingénierie - Université Toulouse III Toulouse, France

LICENCE Génie Mécanique en Aéronautique

Depuis 2021 Faculté des sciences et ingénierie - Université Toulouse III Toulouse

Baccalauréat Scientifique spécialité physique chimie

2017 Lycée Général et Technologique des Arènes Toulouse

