





# JUNIOR NGOKO

## INGENIEUR ROBOTIQUE

### PROFIL PERSONNEL

Motivé et passionné par la robotique, je suis à la recherche d'une entreprise qui me permettra de mettre en avant mon savoir-faire et les compétences acquises lors de mes différentes missions.

### COORDONNÉES

-  France
-  [ngokojnr@gmail.com](mailto:ngokojnr@gmail.com)
-  06 64 18 65 50
-  [/Juniorngoko](#)

### COMPÉTENCES

- Environnements développement :** Matlab , Gazebo, Moveit, Solidworks, docker
- Langages de programmation :** C, C++, Python, Java, Ros2,Ros1.
- Outils bureautiques :** Microsoft 365

### LANGUES

- Français : langue maternelle
- Anglais : Niveau B2 (850 TOEIC)
- Allemand : Goethe Zertifikat B2

### CENTRE D'INTERET

- Dessin/Manga
- Musique
- Voyage
- Decouverte

### FORMATION

- Master en Electronique, Energie Electrique et Automatique spécialité robotique**

UNIVERSITE DE MONTPELLIER (2022-2024)

- Licence en Electronique, Energie Electrique et Automatique**

UNIVERSITE DE MONTPELLIER (2021-2022)

- Classe préparatoire intégrée systèmes embarqués**

CESI ÉCOLE D'INGÉNIEUR (2020-2021)

- Licence en science et technologie**

LE MANS UNIVERSITE (2017-2020)

### EXPERIENCES PROFESSIONNELLES

#### Assistant de recherche en Robotique (Alternance)

De Septembre 2023 - Aout 2024, **LIRIS** ,Lyon

SETUP DE ROS POUR LE CONTRÔLE D'UN ROBOT ARTICULÉ TEL QUE FRANKA PANDA

- Configurer l'environnement de travail à l'aide de Docker
- Configurer le robot dans l'environnement de simulation gazebo, tout en le connectant avec rviz à l'aide de ros 1
- Ecrire un script python permettant de simuler le déplacement du Franka panda depuis gazebo
- Utiliser l'algorithme de grasp sampling pour optimiser la sélection d'un objet
- Réaliser un pick&place avec le bras robotique

RECHERCHE EN VISION ET EN ROBOTIQUE POUR UNE COMPRÉHENSION COMPLÈTE DES FORMES

- Conception de scénarios en simulation (Gazebo) intégrant des principes de jumeaux numériques .
- Ajout de modèles 3D (meshes) d'objets pour enrichir l'environnement de simulation et intégration de caméra sur le robot
- Réaliser un asservissement visuel afin de réaliser un pick and place

#### Assistant de recherche en Robotique (stage)

De Juin 2023 - Aout 2023, **LIRMM** ,Montpellier

- Génération de trajectoire d'un bras robotique (UR10)
  - Modélisation du robot : modèle géométrique et cinématique à partir des paramètres DH modifiés
  - Simulation avec CoppeliaSim utilisant ROS2 et intégration sur des robots réels
- Modéliser et simuler le comportement d'un robot à structure continue et souple à un seul segment
- Développer une approche de contrôle pour gérer le mouvement du robot