

# YOUSSEF NAIM

Élève-Ingénieur en Master 2 Mécatronique, à la recherche d'un stage de fin d'études PFE

Profil LinkedIn:

<https://www.linkedin.com/in/youssef-naim/>



+33 6 46 29 45 27



contact.naimyoussef@gmail.com



Titulaire du Permis B



Clermont-Ferrand (Mobile en France)

Disponibilité: Immédiate

## PROFIL

Étudiant en **Master 2 Mécatronique** à l'**Université Clermont Auvergne**, je recherche un stage de **fin d'études** de **5 à 6 mois** en robotique industrielle. Passionné par le pilotage de robots collaboratifs, l'assemblage mécanique, les tests/validation et la programmation (Python, ROS), je souhaite contribuer à des projets concrets mêlant conception, intégration et industrialisation.

## FORMATIONS

### Master 2 Mécatronique

Université Clermont Auvergne

2025 – En cours

### Master 1 Automatique, Robotique

Université Clermont Auvergne

2023 – 2024

### Licence EEA : Electronique, Electrotechnique et Automatique

Université Clermont Auvergne

2022 – 2023

## COMPÉTENCES

- Programmation** : C, C++, Python, Matlab, Linux, Git et GitHub
- Systèmes embarqués** : Électronique analogique et numérique, Conception et routage des PCB, Arduino (ATMEGA328P), LTspice
- IA et Vision** : CNN, traitement d'image, Deep Learning (PyTorch, TensorFlow)
- Logiciels** : Matlab, LabVIEW, Simulink, EasyEDA
- Robotique** : ROS, Modélisation, Robotique mobile, ABB, Staubli, Cobots (les bases)
- Automatisation** : IoT (MQTT, Lora Wan, Modbus, TCP/IP), TIA Portal, S7-1200, Contrôleur PID, Schneider Modicon M340, Docker, HMI/SCADA
- Soft Skills** : Travail en équipe, Rigueur & organisation, Documentation technique, Gestion de Projet

## LANGUES

- Français : Bilingue
- Arabe : Langue Maternelle
- Anglais : Niveau B2

## CENTRES D'INTERÊTS

- Cuisine
- Méditation
- Nature

## EXPÉRIENCES PROFESSIONNELLES ET PROJETS

### Stagiaire Assistant Ingénieur d'Application en Robotique Mobile

Axter Automation, Vaucresson, France | Août - Septembre 2025

- Participation complète à une application **AGV** : assemblage hardware, préparation électronique, programmation/paramétrage, tests, mise en place et maintenance.
- Pilotage et validation fonctionnelle de systèmes robotiques mobiles.

### Cartographie et Navigation autonome avec le robot LIMO

EUPI - UCA, Clermont-Ferrand, France | Septembre 2024 - Janvier 2025

- Implémentation de la **SLAM** (Simultaneous Localization and Mapping) via la technologie **LiDAR 2D** pour générer une grille d'occupation en utilisant **ROS** et langage **Python**.
- Mise en œuvre du package **Move\_base** pour la navigation autonome, associé à **AMCL** (Adaptive Monte Carlo Localization) pour la localisation en temps réel du robot sur la carte.

### Robotique Industrielle

EUPI - UCA, Clermont-Ferrand, France | Novembre 2024 - Janvier 2025

- Simulation et programmation de robots industriels **ABB** (RobotStudio) et **Staubli TX2-60** pour tâches **Pick & Place**.
- Intégration de réalité virtuelle **VR** pour tests immersifs.

### Automatisation industrielle d'une maquette à tâches multiples

EUPI - UCA, Clermont-Ferrand, France | Octobre 2024 - Décembre 2024

- Conception et mise en œuvre d'une solution d'automatisation complète pour une maquette **Multi -Processing Station MPS** de **Fishertechnik** en utilisant un automate Siemens **Simatic S7-1200** et le software **TIA Portal**
- Développement d'une **IHM/SCADA** et réalisation de tests fonctionnels.

### Travail d'étude et de Recherche TER

EUPI - UCA, Clermont-Ferrand, France | Mai 2024 - Juillet 2024

- Acquisition et analyse de signaux réels sous **MATLAB** avec le dispositif **NI PCIe-6323**
- Conception d'une carte électronique **PCB** pour une application domotique pédagogique permettant le contrôle d'appareils ménagers via le signal EDF simulé