



DONNÉES PERSONNELLES

- Nom/prénom**
MAHAMAT Moukhtar
- Adresse**
Ivry-sur-Seine/Île-de-France
- Numéro de téléphone**
+33 0605582377
- Adresse email**
mahamatmoukhtar4@gmail.com

Permis B

LinkedIn
www.linkedin.com/in/mmoukhtar

COMPÉTENCES

- Travail d'Équipe
- Matlab/Simulink
- AMESIM
- Python, C++
- Robot Operating System (ROS2)
- Excel, Word, PBI Microsoft
- Bonne communication

LANGUES

- Français langue maternelle
- Anglais courant
- Chinois notion de base

CERTIFICATS OBTENUS

- BIA
- PSC1

CENTRES D'INTÉRÊTS

- Tennis/Badminton
- Développement Web
- Arduino

PROFIL

Étudiant en 2^e année d'école d'ingénieur (Master 1) en ingénierie mécatronique

Recherche : stage assistant ingénieur systèmes de 4 mois dès juin 2025
(en aéronautique, robotique, automobile ou industrie 4.0.)

FORMATION

SHENYANG AEROSPACE UNIVERSITY

Sept.2024 – fév.2025

Échange à l'international (Chine)

Modules suivis : Système de génie électrique, Navigation par satellite, Conception d'avions, Matériaux aérospatiaux.

IPSA : ÉCOLE D'INGÉNIEURS DE L'AIR ET DE L'ESPACE

2021 – présent

En cycle d'ingénieur (DIPLÔME INGÉNIEUR AÉROSPATIAL)

Majeur : Système Mécatronique et aéronautique autonome

Classe préparatoire aux grandes écoles :

Programmes : PT-PTSI : Physique, Technologie, Sciences de l'Ingénieur.

Lycée IBNOU-CINA

2020

Baccalauréat scientifique avec mention assez-bien

EXPERIENCE ASSOCIATIF/PROFESSIONNELLE

IPSA FLIGHT

Membre

Conception et développement d'un simulateur de B777-200LR.

J'ai contribué à l'intégration électronique du simulateur B777-200LR (logiciel et commandes de vol).

IPSA AIRCRAFT

Membre

J'ai travaillé sur les composants mécaniques et l'élaboration de listes de vérification pour l'assemblage d'un ULM biplan (Sherwood Ranger ST).

M3A-TECH

Dirigeant

Fondateur de M3A-Tech à 17 ans, entreprise dédiée à la conception de systèmes informatiques et de solutions numériques. Nous accompagnons les petites entreprises en leur fournissant des services web et des outils digitaux adaptés.

QUELQUES PROJETS ACADÉMIQUES SIGNIFICATIFS

Projet sous Matlab/Simulink : Modélisation dynamique, simulation et commande d'un micro-drone quadrirotor

Robotique mobile sous ROS2 : Conception et programmation d'un robot suiveur de Ligne. Intégration de capteurs, actionneurs et algorithmes de suivi de trajectoire.

Modélisation et simulation sous AMESIM : Analyse dynamique d'un système hydraulique (circuit de freinage) modélisation des composants et étude du comportement transitoire.

Programmation FPGA (Quartus/VHDL) : Modélisation de circuits séquentiels synchrones et simulation temporelle. Génération de fichiers test Bench et validation sur circuit logique programmable FPGA.