4 rue des Archives - Rés. Univ. Kergoat Bat A Ch 203

🛮 07 83 09 27 19 | 🗷 mauric.caceres@gmail.com | 🞧 mauric | 📠 mauricio-caceres-33b3b570 | 💆 mauric_rck | 🧐 mauric_rck@hotmail.com

Recherche de stage ingénieur BAC+5, 20 - 25 semaines "Objectif: travailler en équipe pour développer des compétences interpersonelles "

Formation

ENIB - École Nationale d'Ingénieurs de Brest

Brest, France

Ingénierie Mécatronique

Janvier 2015 - PRESENT

• 5ème année. Programme d'échange double diplôme.

Université Nationale du Cuyo - Faculté d'Ingénierie

Mendoza, Argentine

Ingénierie Mécatronique

Mars 2010 - PRESENT

• Principale Université Nationale de la région ouest d'Argentine.

Lycée Technique - École Mr. Ingénieur Pablo Nogués

Mendoza, Argentine

TECHNICIEN ELECTROMÉCANIQUE

Mars 2004 -Décembre 2009

• Formation pratique et connaissances techniques spécialisées en construction et maintenance de systèmes électromécaniques.

Compétences clés.

Mécanique CATIA, AutoCad, SolidWorks, FreeCad, Méthode des éléments finis en Abaqus et RDM6

Informatique Linux, Git, C/C++, Python, Matlab, Scilab, Java, LaTeX

Electronique / Informatique Embarqué Linux embarqué, C/C++ en ARM, Microcontrôleurs, FPGA, VHDL, Proteus, Eclipse IDE

Vision Traitement d'images avec Matlab et langage C

- Informatique Industrielle Programmation Automates (Ladder, Grafcet), Software de Supervision (SCADA)

Projets_____

ENIB - 5ème année Brest, France

PROJET PROFESSIONALISANT EN EQUIPE, SCAMI (SIMULATION CHAÎNE D'ASSEMBLAGE EN MILIEU INDUSTRIEL)

Janvier 2015 - Juin. 2015 - 16 semaines

• Mise à jour du module de SCAMI, programmation en logiciel UnityPro.

Faculté d'Ingénierie, Université Nationale du Cuyo - 5ème année

Mendoza, Argentine

Introduction à la Recherche en Systèmes Embarqués

Août 2014 - Décembre 2014 - 20 semaines

• Mise en œuvre d'une plate-forme de développement Open Source pour une carte Raspberry Pi, interaction avec l'hardware.

Faculté d'Ingénierie, Université Nationale du Cuyo - 5ème année

Mendoza, Argentine

CONCEPTION MÉCANIQUE ET SIMULATION NUMÉRIQUE CINÉMATIQUE D'UN ROBOT DE 6 DEGRÉS DE LIBERTÉ

Janvier 2014 - Juillet 2014

• Modélisation mathématique et implémentation en Matlab. Conception fait en SolidWorks

Langues

Anglais B2 (expression orale et écrite) - TOEIC (Score 850/990, compréhension orale et écrite)

Francais Courant, niveau C1 - Delf B1 certifié

Espagnol Langue maternelle

Expériences - Centres d'intérêts

Association de Mécatronique - Université Nationale du Cuyo

Mendoza, Argentine

ASSOCIATION POUR DÉVELOPPER ET PARTAGER DES PROJETS MÉCATRONIQUES

Novembre 2014 - PRESENT

• Participation à la création de l'association

- Intérêts: Voyages à vélo, Gestion de l'innovation, leadership, technologie, software et hardware libre, culture générale
- Emplois saisonniers: Soudeur, Électricien, serveur, dessinateur CAO
- **Sports**: Natation, Tennis, Course à pied, Football
- Musique: Basse, Guitare, Batterie