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.

Mendoza, Argentine

INGÉNIERIE MÉCATRONIQUE

Mars 2010 - PRESENT

• Université Nationale réputée de l'ouest argentin.

Lycée Technique - École Mr. Ingénieur Pablo Nogués

Université Nationale du Cuyo - Faculté d'Ingénierie

Mendoza, Argentine

TECHNICIEN ELECTROMÉCANIQUE

Mars 2004 - Décembre 2009

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

Compétences ___

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'ASSEMBLEMENT EN MILIEU INDUSTRIEL)

Janvier 2015 - Juin. 2015 - 16 semaines

• Mise à jour du module de Simulation d'une Chaîne d'assemblage en Milieu Industriel (SCAMI)

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)

Français 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

Expériences - Centres d'intérêts

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