



Marco Leandro LLONTOP HERRERA

✉ m.leandro.ll.herrera@gmail.com | 📞 +33 783049199 | 🌐 Website | 🐙 GitHub

Français (intermédiaire) | Anglais (courant) | Espagnol (natif) | Allemand (de base)

Étudiant ingénieur en Robotique et Interactions Recherche de stage d'au moins 4 mois

Ingénieur en mécatronique et actuellement étudiant ingénieur en France, passionné par la robotique, la physique et IT. Fort d'expériences en conception de robots autonomes, simulation dynamique, systèmes embarqués et développement logiciel, je souhaite mettre mes compétences en pratique dans un stage technique au CERN. Curieux et motivé, je suis prêt à apprendre auprès d'ingénieurs et chercheurs expérimentés, contribuer à des projets en robotique, développement logiciel et infrastructures informatiques, et échanger des idées au sein d'une équipe internationale et multidisciplinaire.

Formation

IMT Atlantique

Nantes, France

Diplôme d'Ingénieur Généraliste (Bac +4) - Robotique et Interactions

2025 - 2027

Robotique mobile et bio-inspirée, contrôle automatique, IA, ROS2, Structure algorithmique en Java

Hochschule Furtwangen University (HFU)

Villingen-Schwenningen, Allemagne

Ingénierie internationale. Boursier Baden-Württemberg-STIPENDIUM

Sept. 2024 – Fév. 2025

Développement d'un projet de soufflerie et un robot autonome, des cours de master en théorie du contrôle

Universidad Nacional de Ingeniería (UNI)

Lima, Pérou

Licence en Ingénierie Mécatronique. Moyenne générale (GPA): 4.0

2020 - 2025

Automatisation industrielle, Commande robotique, Commande non linéaire, Systèmes embarqués, Images

Diplôme du Baccalauréat International - IB

Amazonas, Pérou | 2016 - 2018

Expériences et projets techniques

Développeur logiciel dans un Projet collaboratif IMT Atlantique – ARCEP

Nantes/Paris, France

| Développement d'un prototype Python d'analyse réglementaire automatisée basé sur LLM.

Sept. 2025 – Présent

| Extraction et structuration de données de documents réglementaires, validé par l'ARCEP.

Équipe Eco Motors UNI: Responsable de l'équipe de télémétrie

Pérou - Brésil

| Développement logiciel et électronique du système de télémétrie embarqué du véhicule.

Juil. 2023 – Mai. 2025

| Participation à la compétition Shell Eco Marathon 2024 au Brésil avec un véhicule électrique.

Projet académique – Rover autonome agricole

Lima, Pérou

| Conception mécanique sous SolidWorks et mise en œuvre de la suspension Rocker-Bogie.

2024 – 2025

| Simulation statique et dynamique sous Ansys/Simulink pour terrains irréguliers.

| Optimisation de la robustesse et analyse de performance du système. Publication dans MDPI 

Engitronic - Bénévole dans une Compétition de Robotique

Lima, Pérou

| Supervision et au bon déroulement de la Compétition de Robotique Latino-Américaine MakeX Pérou.

Oct. 2023

Compétences et intérêts

Langages de programmation et de script: C#, C++, Python, Java, SQL, MATLAB, LaTeX, HTML+CSS

Logiciels: ROS2, Linux, Gazebo, Simulink, SolidWorks, LabVIEW, Unity, AutoCAD

Systèmes embarqués: ESP32, Raspberry Pi, PLC, LoRa, Arduino, microcontrôleurs PIC, Vision par ordinateur, Systèmes temps réel, Communication SPI/I2C/UART

Savoir-être: Travail d'équipe, Proactivité, Adaptabilité, Leadership, Communication efficace

Centres d'intérêt : Football & Futsal (Joueur d'IMT Atlantique), Tennis de table, Formule 1, Cinéma, Danse