

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