

31100 Toulouse
3 à 5 ans d'expérience
Réf : 2608070926



Robotics & ai engineer

Ma recherche

Je recherche tout type de contrat, sur toute la région Occitanie, dans le Batiment.

Formations

12/2025 : Bac +3 à Université de Toulon
Master 1 Robotique Intelligente et Systèmes Embarqués

01/2025 : Bac +5 à Université de Montpellier
Master 2 Robotique

12/2024 : Bac +5 à École Nationale Polytechnique, Algérie
École d'Ingénieur - Automatique

Expériences professionnelles

03/2026 - 09/2026 :

Reinforcement Learning for Humanoid Robotics chez Schaeffler sur Toulouse
Conception et entraînement de politiques d'apprentissage par renforcement pour la locomotion de robots humanoïdes (Unitree G1, Digit, NEURA, TALOS) sous Isaac Lab. Développement de pipelines, reward shaping, curriculum learning, contrôle continu (PPO) avec contraintes physiques, simulation $\square$ to $\square$ simulation et domain randomization, validation in $\square$ silico avec données biomécaniques du CHU.

09/2025 - 02/2026 :

Position and stiffness of spatial RCM tensegrity mechanism for needle manipulation chez Lirmm sur Montpellier
Conception et analyse d'un mécanisme tensegrity à deux degrés de liberté pour le positionnement précis d'une aiguille en radiologie interventionnelle (modélisation géométrique, cinématique, statique, raideur, actionnement par câbles).

09/2025 - 01/2026 :

Modélisation et commande du robot Panda (Franka Emika) chez Université De Montpellier sur Montpellier
Conception, modélisation et commande du robot collaboratif à 7 degrés de liberté. Développement d'un contrôleur de position/orientation, planification de trajectoire, validation sous ROS2 et CoppeliaSim.

09/2025 - 10/2025 :

Modélisation et commande du robot UR10 chez Université De Montpellier sur Montpellier
Modélisation et contrôle du robot UR10 à 6 degrés de liberté, planification de trajectoires, validation en simulation puis tests expérimentaux sur le robot réel.

02/2025 - 05/2025 :

Ball and Plate chez Université De Toulon sur Toulon
Développement d'un système de contrôle temps réel pour stabiliser une bille sur une plaque motorisée à deux axes. Utilisation d'une caméra pour le suivi de position, implémentation d'un régulateur LQR, pilotage des

moteurs Dynamixel.

12/2022 - 02/2023 :

Stage - Automatique chez Henkel sur Chelghoum Laid

Découverte du secteur industriel et des processus de fabrication de détergents et d'adhésifs. Supervision et maintenance des équipements électriques, contrôle des armoires électriques, initiation à la programmation d'automates Siemens.

Langues

Arabe (Oral : maternelle / Ecrit : expérimenté), Français (Oral : courant / Ecrit : intermédiaire), Anglais (Oral : courant / Ecrit : intermédiaire)