



# LASSOUED Med Dhia

Elève ingénieur en Instrumentation et Systèmes Intelligents

mohameddhia.lassoued@insat.ucar.tn ✉

+216 58 917 598 📞

Tunis, Tunisie 📍

linkedin.com/in/med-dhia-lassoued 🌐

github.com/Meddhia18 🐙

Je suis une personne sérieuse, autonome et rigoureuse, passionnée par les défis

## EDUCATION

### Cycle ingénieur en Instrumentation et Systèmes Intelligents

Institut national des sciences appliquées et de technologie

09/2017 - Present

### Mastère de recherche en Techniques des Systèmes d'Information

École Nationale d'Ingénieurs de Tunis

09/2021 - Present

## EXPÉRIENCES PROFESSIONNELLES

### Stage en IoT et Systèmes Embarqués

DOTCOM

09/2021 - 09/2021

Réalisations/Tâches

- Amélioration du contrôle des plantes par l'application d'une solution de communication m2m/IoT
- Conception électronique et programmation de cartes embarquées avec C et Python
- Communication cartes embarquées-Cloud avec MQTT.
- **Outils** : Raspberry Pi/Esp32/C/ThingsBoard/MQTT/PYTHON

### Stage en Robotique

SEABOT

07/2021 - 08/2021

Réalisations/Tâches

- Développement d'un script d'évitement des obstacles et filets
- Simulation d'un véhicule autonome sous-marin sur ROS
- Simulation du robot sur ROS à partir de MATLAB
- **Outils** : ROS/Python/C++/SolidWorks/ Matlab/Capteurs

### Stage en Systèmes Embarqués

MPSI : Maintenance Partner Solutions International

07/2020 - 08/2020

Réalisations/Tâches

- Conception et Réalisation d'un testeur in-situ : utilisé pour mesurer les tensions d'une carte électronique d'une PlayStation4
- **Outils** : Kicad/SolidWorks/ Python /Raspberry pi /Arduino /C/SQL

## VIE COMMUNAUTAIRE

- Responsable de la Ligue tunisienne des champions de la robotique de TUNIROBOTS20

-Participation en competitions de robotiques

- Membre de AEROBOTIX INSAT (club de robotique) et de CIM (club de maintenance INSAT)

- Membre de l'équipe média AERODAY18

- Membre en "International Youth Committee"

- Arbitre de "mini-football"

## COMPÉTENCES

Langages de programmation :C/C++,Python

IDE : VScode, CodeBlocks, Arduino IDE, STM32CubeIDE

CAO : SolidWorks, CATIA, Proteus ISIS,KICAD,ALTIUM

Méthodologies : Agile, Scrum

OS : windows/ LINUX

ROS( Robot Operating System)

SQL

OpenCV

Raspberry pi

Esp32

STM32

Matlab

Microsoft Office

## PROJETS

-Réalisation d'un bras robotique

- Concevoir et imprimer les pièces en 3D à l'aide de Solidworks et les assembler utilisant les servomoteurs.
- Utilisation de la conception pour faire la simulation via les paquets URDF Fournis par ROS (Robotic Operating System).
- Simulation des tâches du bras sur RVIZ
- **Outils** : ROS/Solidworks/Arduino

Réalisation d'une machine CNC

- Conception mécanique de la machine et simulation du système à l'aide de SolidWorks.
- Conception électrique du blindage de la CNC à l'aide de KiCad.
- Conversion du G-Code en code Arduino (fichier Gerber).
- Outils : SolidWorks /Catia /Kicad /Arduino

- Réalisation de robots autonomes et télécommandés

- Utilisation des capteurs: TCRT5000, ultrason , capteur couleur
- Réalisation des conceptions mécaniques de robots
- Réalisation des conceptions électriques de carte puissance et commande pour les robots
- Script pour le mouvement de robots
- **Outils** : ROS/SolidWorks /Arduino/Esp32/ STM / Raspberry Pi /Kicad /Matlab/ RFID/Asservissement/ Electroniques/C/STM32

## CERTIFICATS

-Certificat en Python de la part de " GLOBAL ENGINEERING & TECHNOLOGY CENTER"

-Certificat en C++ sur coursera

-Certificat en Machine Learning avec gomycode

## LANGUES

Arabe  
*maternelle*

Français  
*avancé*

Anglais  
*avancé*

Italien  
*intermédiaire*

## INTÉRÊTS

SPORT

LECTURE

BENEVOLAT

CAMPING