

**EXPÉRIENCE PROFESSIONNELLE****Octobre 2022 à décembre 2024 Lead Data Analyst sur la plateforme Skywise****Prestation iTekway pour le client Airbus périmètre 1 SYR**

- Gestion d'équipe et projets : Encadrement d'une équipe utilisant la méthode Kanban pour livrer des solutions analytiques efficaces dans les délais.
- Analyse des données : Création de tableaux de bord pour suivre les KPI et améliorer les processus.
- Applications analytiques : Développement d'applications SQL et JavaScript pour évaluer la performance des fournisseurs.
- Big Data : Analyse de grands ensembles de données avec PySpark pour soutenir les stratégies d'Airbus.
- Automatisation : Automatisation de la génération de documents officiels avec Google App Script.
- Gouvernance des données : Gestion des accès aux données selon les standards Skywise.

**Mars 2021 à septembre 2022 Conception Flight Warning System (FWS)****Prestation iTekway en co-traitance avec Altran Flight Controls- Aircraft control architecture and functions IYCIF**

- Création et modification des alarmes cockpit suite aux demandes de différents interlocuteurs (opérations, pilotes, systèmes ...).
- Participation à la définition du besoin et transmission de l'information entre différents systèmes avion pour l'améliorer si besoin.
- Analyse de données : Développement d'outils en Python et Matlab pour automatiser l'analyse de données pour les lois de commande.
- Validation statistique : Développement en Python d'outils de validation pour le système Autoland CAT III A.
- Modifications des planches SCADE
- Rédaction des procédures et tests OCASIME

**Janv. 2020 - mai 2020 Concepteur ATA 27 Legacy,****Prestation iTekway en co-traitance avec SII**

- Département Flights and Control Ocasime.
- Mise en relation de particuliers pour le transport de médicaments en pénuries de stock dans les pays en voie de développement

**2017 - 2019 Ingénieur Flight Control Design,****Prestation iTekway en co-traitance avec AKKA Technologies**

- Département Flight Control Design pour le Beluga XL.

**2015 - 2016 Enseignant, Université Paul Sabatier Toulouse 3.**

- Chargé de cours et de TD modélisation biomécanique et sciences du mouvement.
- Chargé de TP analyses de données.

**2014 - 2015 Enseignant, Université de Montpellier**

- Chargé de TP Master 2 : Commande dynamique de robots manipulateurs.
- Encadrement projet M1 Robotique : Stabilité dynamique du robot NAO.

**Fév. - Sept. 2011 Modélisation éléments-finis 3D des tissus mous humains et matériaux composites****Laboratoire LIRMM (UMR CNRS 5506), Montpellier.**

- Modélisation de tissus mous actifs et passifs en 3D sur le Framework SOFA.

**Avril - Juin 2010 Modélisation du muscle pour la stimulation électrique fonctionnelle en temps-réel****Laboratoire LIRMM (UMR CNRS 5506), Montpellier**

- Implémentation du modèle de commande des muscles squelettiques en C++ afin de refaire marcher des personnes paraplégiques.

**COMPÉTENCES TECHNIQUES****Science**

Mathématiques, Statistiques, Probabilités, Conception de bases de données, ETL, Data Governance, Mécanique du vol, lois de pilotage et protections manuel/pilote automatique, Modélisation robotique, commande de robots, génération de trajectoire.

**Aéronautique**

Mécanique du vol, lois de pilotage et protections manuel/pilote automatique, rédaction de documents techniques (TRA, MVV), Autoland matchings. ATA 27 PFCS A350, Connaissance de l'architecture générale du système commandes de vol A350 : Calculateurs, organes de pilotages, capteurs, actionneurs, alimentation.

**Airbus**

SKYWISE, GISEH/AVD, MATLAB/SIMULINK, SIMPA, SALIMA, SQUID, SCADE, DAMAS, OCASIME, EVA/VBOX.

**Bibliothèques**

Pandas, NumPy, SciPy, Statsmodels, Sckit-learn, Matplotlib, Seaborn, Plotly,

**Plateformes**

Palantir Foundry, Power BI, Google appsript et Matlab

**Design**

JTE PRIM A350 (Correction de defects, améliorations de surveillances, consolidation de la détection de pannes...)

**Automatique**

Identification (Moindres carrés), Commandes (PID, prédictive, en effort, mode glissant, non linéaire)

**Robotique modélisation**

(Denavit-Hartenberg), Génération de trajectoire (Bezier Splines).

**Mécanique**

Mécanique des milieux continus, Maillage éléments finis, Discretisation, Modélisation 3D.

**Langages**

Python, Pyspark, SQL, Javascript, C/C++,

**Rédaction**

Documents de certification, Articles scientifiques, Documentation de code

**Bureautique**

Latex, OpenOffice, Microsoft Office, G-suite

**LANGUES**

- *Anglais courant*

**SAVOIR-ÊTRE**

- *Bon relationnel*
- *Curiosité*
- *Autonomie*
- *Pédagogie*
- *Esprit critique et qualités d'analyse*

**FORMATION****Mars 2024 Comprendre la démarche Agile – Aelion (2 jours)**

- Différencier les approches Agiles des méthodes traditionnelles de gestion de projet
- Définir les caractéristiques de l'Agilité et les principaux frameworks Agiles
- Développer un produit en mode Agile Organiser une équipe en mode Agile
- Choisir et utiliser des outils et méthodes Agiles

**Mars 2024 Coopérer au sein d'un groupe – ACTINUMM (2 jours)**

- Mieux se connaître avec le DISC®
- Réussir ses échanges avec le groupe
- Mieux comprendre les forces, limites, peurs et besoins de chacun
- Prévenir les tensions avec le DISC®
- Prévenir et gérer les situations difficiles Apprendre à travailler en équipe
- Expérimenter la puissance d'une bonne coopération au sein d'un groupe

**2020 Filière aéronautique – SII.**

Présentation Airbus, Mécanique de Vol, Système de Cockpit, pilotage, approche atterrissage, assistance vol commenté, Radio Navigation, ATA31, ATA27, PA, Réseaux embarqués et problématique des interfaces, FMS, Lois de pilotage/Guidage, construction d'un plan de vol, Design Concepteur Systèmes, V&V, Certification, Maintenance Opérationnelle, Conseil.

**2015 Doctorat en Robotique Médicale - Université de Montpellier.**

Modélisation éléments-finis 3D de matériaux anisotropes actifs en temps-réel. La thèse a abouti à une méthode de modélisation temps-réel des muscles en 3D. Récompense : MICCAI Travel Award.

**2011 Master Robotique/Automatique - LIRMM, Université de Montpellier.**

Modélisation et commande de robots.

**2009 Licence en Télécoms, UMBB, Algérie.**

Électronique et informatique pour les ordinateurs.