



JUNGO THÉO

RECHERCHE UN CONTRAT D'ALTERNANCE EN
ROBOTIQUE ET INGÉNIERIE DES SYSTÈMES
| MÉCATRONIQUE | CONCEPTION PRODUITS

CONTACTS

 1 Chemin de la House
33610 Canéjan

 07.80.59.80.56

 theo.jungo@ynov.com

 <https://theojungo.wix-site.com/theojungo>

 Permis B/A - Véhiculé

FORMATION

• Bachelor Robotique et
Ingénierie Systèmes (3ème
année) | 2019 à 2024

Formation BAC + 5 en Ingénierie Systèmes
spécialisée en Mécatronique / Informatique
embarqués - Ynov Campus à Bordeaux

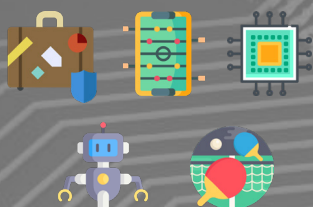
• Formation Aérocampus | 2019 à
2020

Théorique et travaux pratiques en avionique
et aérodynamique - Aérocampus de Latresne

• Obtention du Baccalauréat
Scientifique

Lycée Saint Genès à Bordeaux

• Langues
Anglais (Courant)
Espagnol (Intermédiaire)



MON PROFIL

«Pour ma troisième année à YNOV, j'ai choisi la spécialité mécatronique. Cette formation s'intéresse à la fois à la conception des produits et à leurs systèmes grâce à la mécanique, l'électronique et l'informatique en temps réel pour assurer des fonctions complexes. Je vais pouvoir ainsi évoluer dans un grand nombre de domaines comme l'automobile, l'aéronautique et la robotique pour participer activement à la création du monde de demain.»

EXPÉRIENCES PROFESSIONNELLES

ROBOT ÉMOTIONNEL - JUILLET/AOÛT 2021

EN PARTENARIAT AVEC LE CHU DE BORDEAUX

- Étude de faisabilité et réalisation d'un prototype dans le cadre des activités du pôle de chirurgie.
- Conception de la structure du robot à l'aide de Fusion 360.
- Réalisation de la carte mère à l'aide d'Altium Designer.
- Étude et programmation des servomoteurs utilisés pour les mouvements des membres du robot.

VENDEUR EN BOULANGERIE - DEPUIS 2013

SARL «LE FOURNIL DU PETIT BOURG» (Entreprise familiale)

Tenue de caisse; facturation; vente et conseil à la clientèle; gestion des stocks et des commandes.

PROJETS

• TABLE DE MIXAGE (1 MOIS) | TRANSCEIVER USB-UART (1 MOIS)

Conception de circuits imprimés avec Altium Designer. Premières réalisations effectuées constituées de composants en surface (CMS) et traversants.

• JEU PONG (2 MOIS)

Ce travail s'inscrit au sein du cours d'architecture système. Celui-ci consiste à améliorer une version du jeu dite «alpha», grâce à la librairie SDL et le langage C.

• BABY BOB (6 MOIS)

Il réunit plusieurs filières, et niveaux de formation au sein du campus, il a pour but de réaliser un petit robot avec deux bras lui permettant de tourner, ainsi qu'un œil comportant une caméra. Réalisé à l'aide de Fusion 360 et Altium Designer.

• OMNICAR (6 MOIS)

Voiture radiocommandée (seconde année de Bachelor); conception intégrale de la télécommande visant à contrôler le véhicule à distance. Réalisation sur Altium Designer.

COMPÉTENCES

• Logiciels : Suite Microsoft Office | Altium Designer | Fusion 360 | CubeIDE
| Visual Studio | IAR | Pycharm

• Protocoles de communications : I2C | UART | USB | SPI

• Langages de programmation : Assembleur | Langage C | Python

Travail en équipe | Sens de l'organisation | Gestion de projet