

STAGE INGENIEUR(E) EN AUTOMATISME – LOIS DE COMMANDE

Labège, Début : Juin 2022, Temps plein, Durée : 6 mois

Delair

Delair, leader mondial du drone professionnel, fournit des données basées sur l'imagerie aérienne pour aider les industriels dans leur processus de décision. Spécialiste de la fabrication de drones et du traitement des données collectées, Delair met à disposition des professionnels des solutions complètes depuis l'acquisition de données jusqu'à leur analyse opérationnelle.

En intégrant Delair, vous participerez bien plus qu'à la commercialisation de drones industriels dans le monde entier. Nous croyons que le drone professionnel est part intégrante de la révolution numérique en cours et nous participons à son développement afin qu'il devienne incontournable dans les décisions stratégiques de demain.

C'est dans l'excellence technique et ce processus d'innovation perpétuel que nous nous reconnaissons. Nous encourageons par conséquent les idées novatrices et permettons à la créativité de s'exprimer.

Etes-vous prêt à rejoindre l'aventure et à participer à son développement ?

Vos missions

Au sein du département R&D, les tâches du Stagiaire Ingénieur en automatisme consisteront à élaborer et régler les lois de commande d'un drone à voilure fixe.

A ce titre, vos tâches comprendront :

- Préparation du modèle numérique et pré-réglages à l'aide d'un simulateur.
- Modification ou amélioration des lois de commandes.
- Réglages en vol des lois de commandes.
- Design des phases de transitions
- Réglages des seuils d'alarmes

De manière générale, vous travaillez sur des drones innovants et complexes, intégrant de multiples composants de type pièces composite, mécanique et électronique.

Votre profil

Diplômé Bac+ 5 type Master 2 ou Ecole d'Ingénieur.

Compétences recherchées :

- Connaissance du langage C
- Connaissance du langage python,
- Connaissance en aérodynamique et mécanique du vol
- Connaissance en Théorie des systèmes asservis,
- (optionnel) Expérience de modélisme ou pilotage de drone.